Download-Datum: 30.11.2025 Download-Uhrzeit: 23:52 UTC

DELTA RL4-TS1-ATS-2000-20kg

Artikelnummer: A_00846-TS1-ATS

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



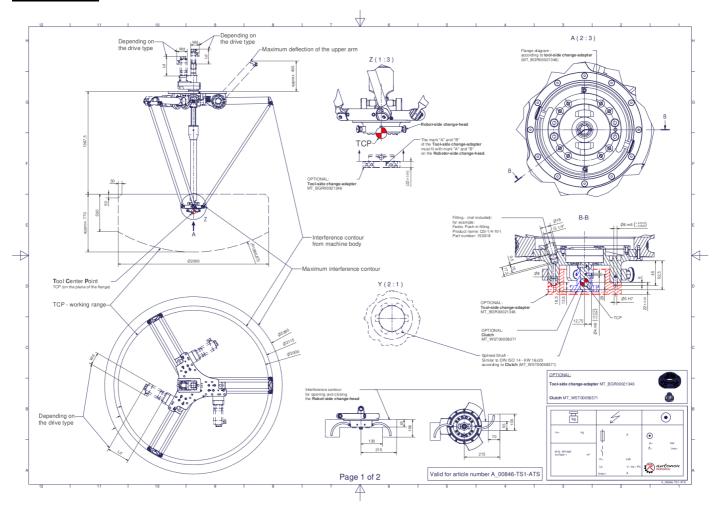
Beschreibung:

Dieser Robotertyp basiert auf dem Prinzip der parallelen Kinematik. Alle Antriebe sind ortsfest am Roboterkopf montiert. Motorkabel werden nicht bewegt. Der Roboter hat drei (3) translatorische und einen (1) rotatorischen Freiheitsgrad(e).

Lieferumfang:

Robotermechanik inkl. Getriebe, Servomotor-Adapter, Gewinde-Schutzkappen, Transport- und Verpackungsanleitung

Anschlussmaße:



<u>Downloads:</u> Anschlussmaße (PDF) 3D Modell (STP) 3D Modell (PDF)





Download-Datum: 30.11.2025 Download-Uhrzeit: 23:52 UTC

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)	
Kinematik	Parallel	
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3	
Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)	1	
Nenntraglast [kg lbs] *	20 44.1	
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	2000 78.7	
Arbeitshöhe außen [mm in]	500 19.7	
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	770 30.3	
Abtriebsform der Werkzeugbetätigung	Welle (TS)	
Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))	1	
Manuelles Werkzeugwechsel-System ATS	8fache Medienübertragung (Druckluft 6 bar 87.0 psi / Vakuum -850 mbar -12.3 psi / kleinster Innendurchmesser 6 mm 0.24 in)	
Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	240 2124.2	
Nenndrehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	240 2124.2	
Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	177	
Nenndrehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	124	
Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	40 354.0	
Nenndrehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm in.lbs]	23 203.6	
Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	171	
Nenndrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]	114	
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager	
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager	
Schmierstoffe der Lagerstellen	Synthetisch	
Schmierstoffe der Getriebe	Synthetisch	
Reinigung	Kein Hochdruck	
Umgebungstemperatur [°C °F]	0 bis +40 +32 bis +104	
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	95 (kondensationsfrei)	
Einbaulage	Boden, Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)	

^{*} Die angegebenen Werte sind Nominalangaben (Nenntraglast bezogen auf eine Nennleistung) und können in der Praxis je nach Applikation (Werkzeugdaten, Lastabstände, Reduzierung (teilweise) der Nennleistung bei Verwendung lebensmitteltauglicher Schmierstoffe, ...) abweichen. Bitte beachten Sie hierfür unsere technischen Datenblätter zur Belastbarkeit.





Download-Datum: 30.11.2025 Download-Uhrzeit: 23:52 UTC

Getriebe-Artikelnummer für diese Robotermechanik:

Funktion	Artikelnummer	Dokument
Antrieb der Oberarme	MT_BGR00021669-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation y um Z	MT_BGR00018858-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 7 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Werkzeugbetätigung T/TS1	MT_WST00058592-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 6 (PDF)