

**DELTA RL4-TS1-ATS-2000-20kg**

**Artikelnummer:** A\_00846-TS1-ATS

### **Schmierstoff-Variante:** Synthetische Schmierstoffe



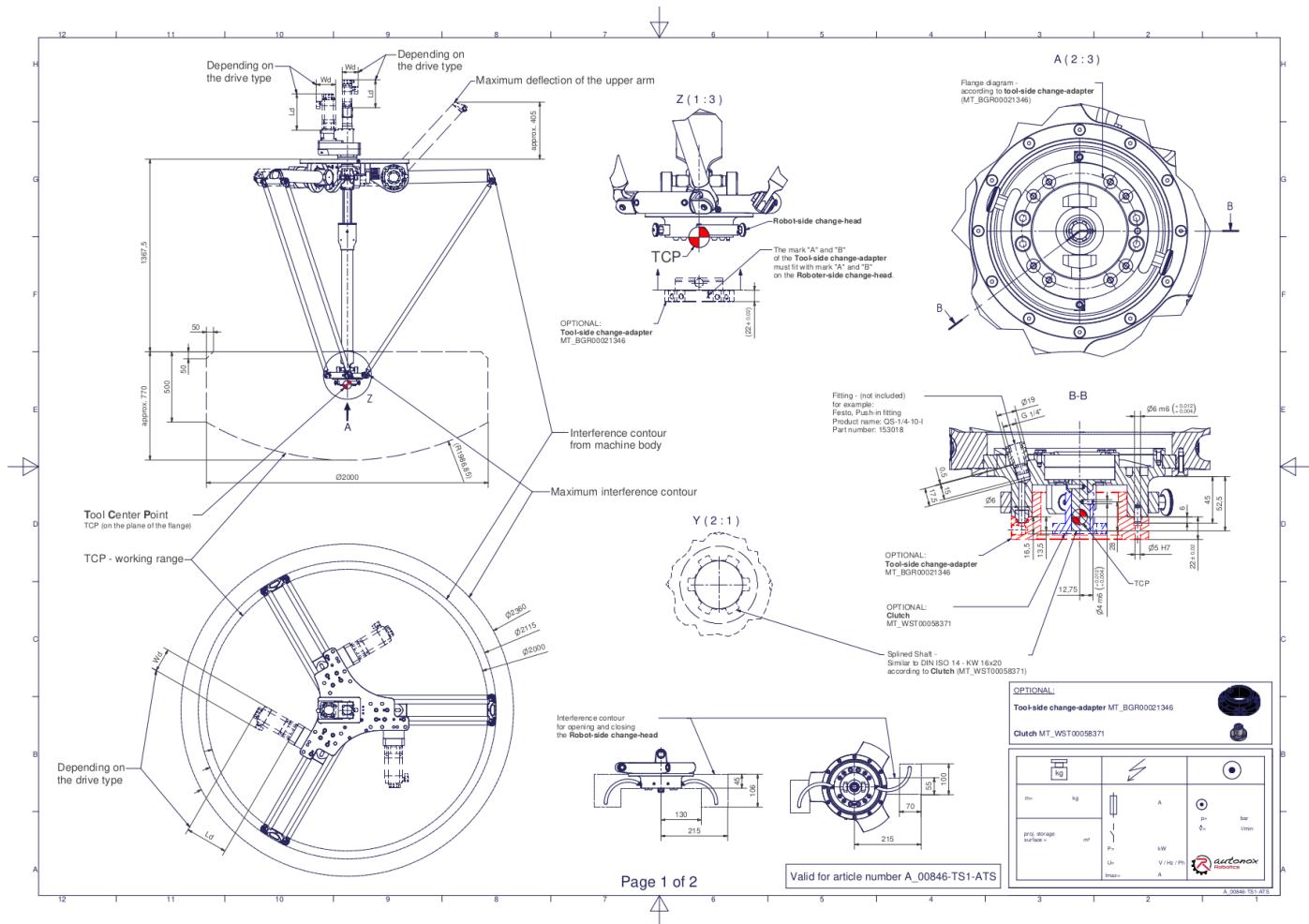
### **Beschreibung:**

Dieser Roboterbtyp 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:



**Downloads:** [Anschlussmaße \(PDF\)](#) [3D Modell \(STP\)](#) [3D Modell \(PDF\)](#)

Wir verweisen auf unsere [AGB](#) und [Nutzungsbedingungen](#).

## Technische Daten:

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

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

**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)