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



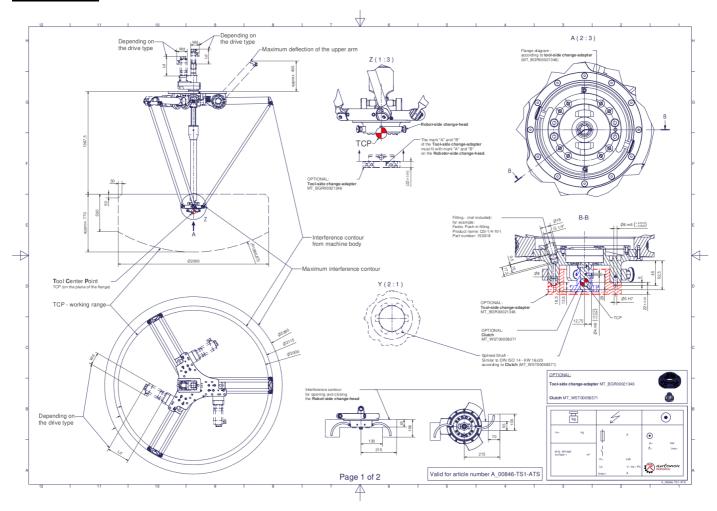
Beschreibung:

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) |