

DELTA RL4-TS1-ATS-2000-20kg

Artikelnummer: A_00846-TS1-ATS

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



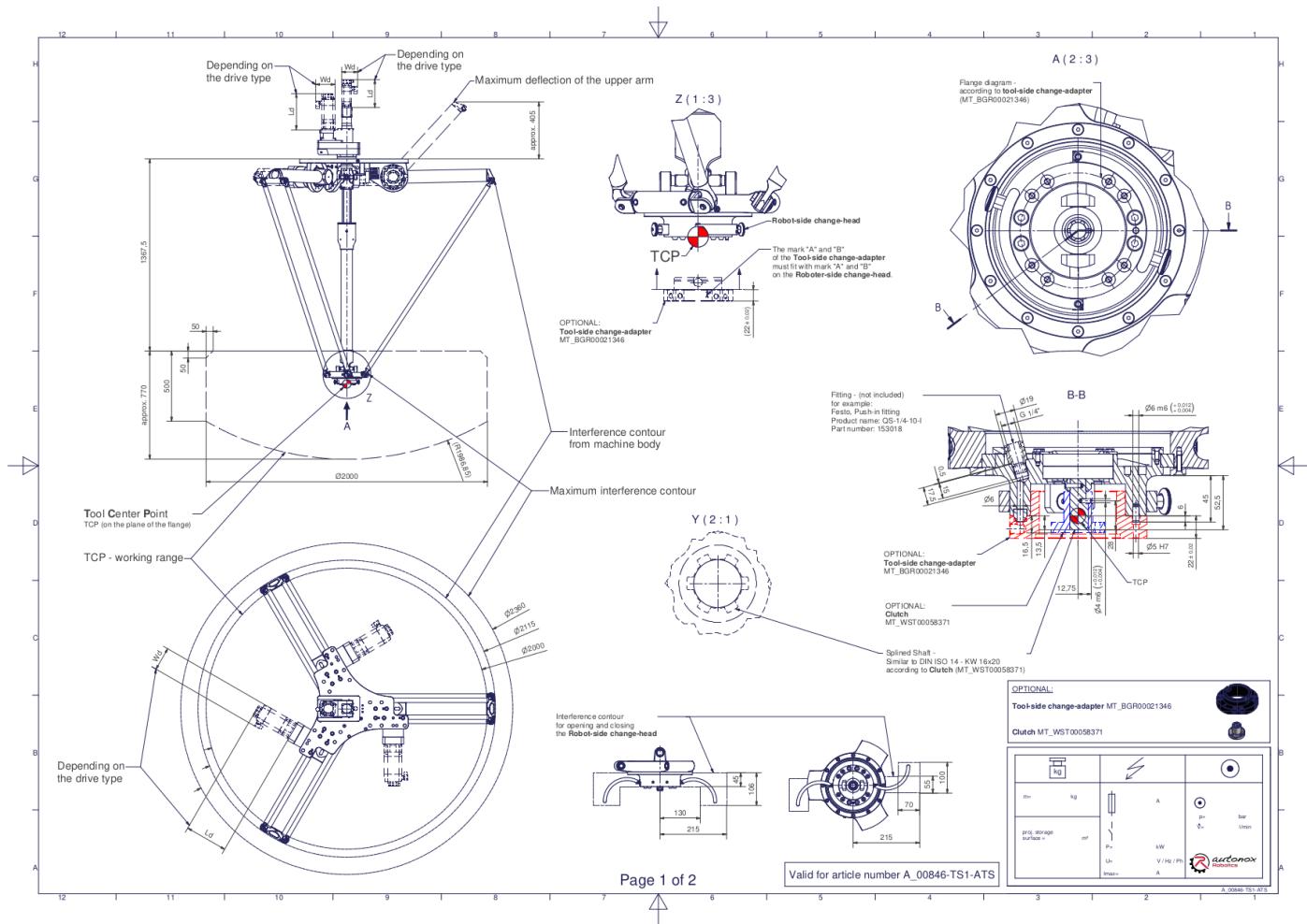
Beschreibung:

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:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)	1
Nenngewicht [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 (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)