

## DELTA RLE4-1200-6kg

**Artikelnummer:** A\_00850-FO

**Schmierstoff-Variante:** Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe (FO)



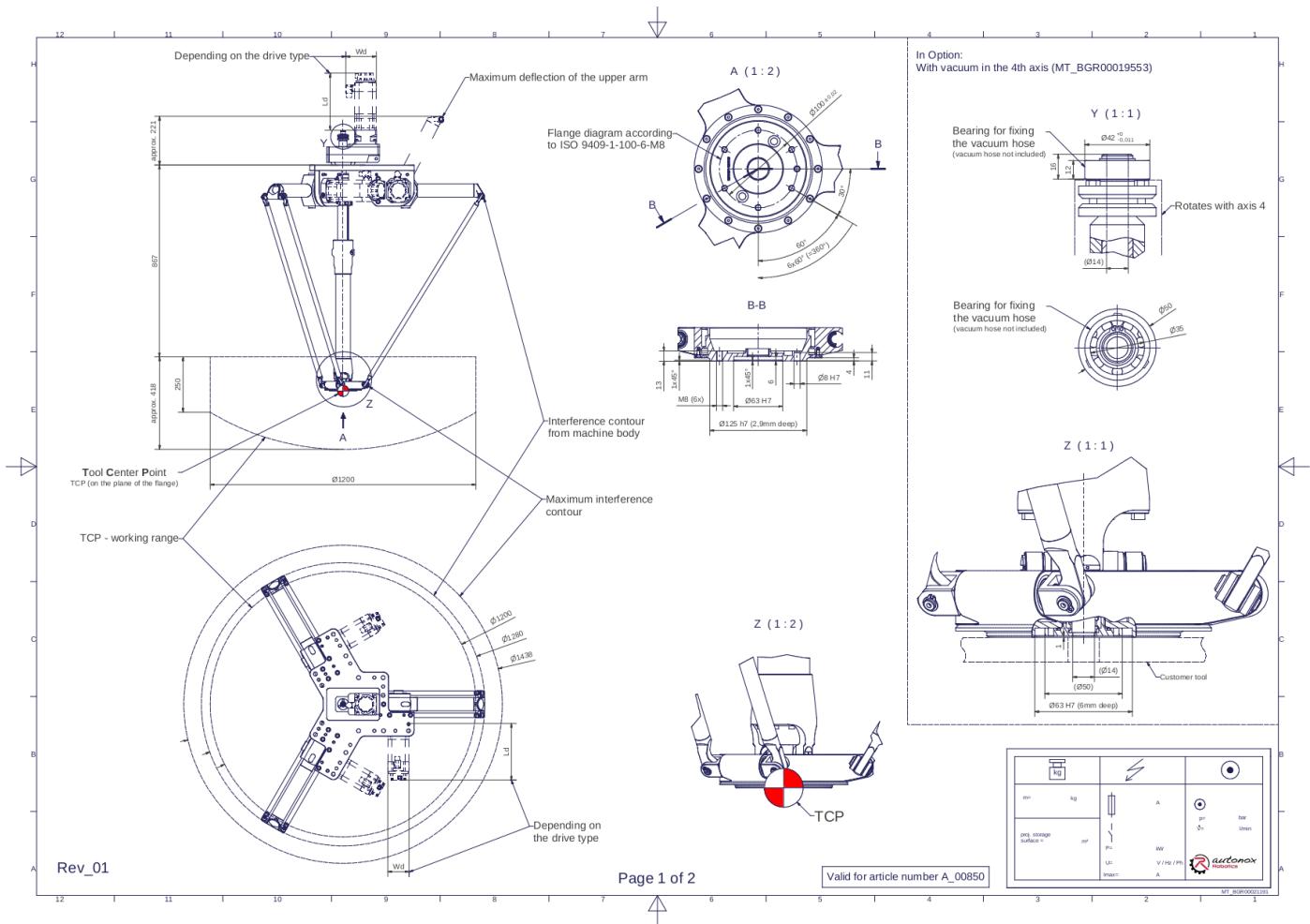
### Beschreibung:

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:



**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>Nenntraglast [kg lbs] *</b>   | 6   13.2   |
| <b>Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]</b>                                       | 1200   47.2  |
| <b>Arbeitshöhe außen [mm in]</b>   | 250   9.8  |
| <b>Arbeitshöhe Mitte [mm in]</b>   | 418   16.5   |
| <b>Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]</b>                | 100   885.1  |
| <b>Nenndrehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]</b>                 | 88   778.9   |
| <b>Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]</b>                      | 558  |
| <b>Nenndrehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]</b>                       | 413  |
| <b>Lagertyp der Teleskopwelle(n)</b>   | Wälzlager  |
| <b>Lagertyp der Armgelenke</b>   | Wälzlager  |
| <b>Schmierstoffe der Lagerstellen</b>  | Lebensmittelzugelassen (FO)                            |
| <b>Schmierstoffe der Getriebe</b>  | Lebensmittelzugelassen (FO)                            |
| <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) |
| <b>Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]</b> | 65   143.3   |

\* 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 lebensmittelzugelieblicher Schmierstoffe, ...) abweichen. Bitte beachten Sie hierfür unsere technischen Datenblätter zur Belastbarkeit.