

Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A 00850

Download-Datum: 29.10.2025 Download-Uhrzeit: 18:27 UTC

DELTA RLE4-1200-6kg

Artikelnummer: A_00850

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



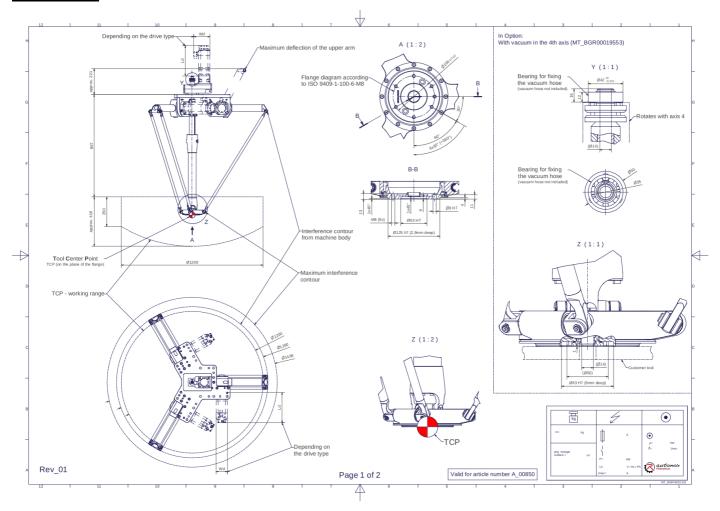
Beschreibung:

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) <u>3D Modell (STP)</u> <u>3D Modell (PDF)</u>



Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A_00850

Download-Datum: 29.10.2025 Download-Uhrzeit: 18:27 UTC

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α,β,γ)	1
Nenntraglast [kg lbs] *	6 13.2
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	1200 47.2
Arbeitshöhe außen [mm in]	250 9.8
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	418 16.5
Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	100 885.1
Nenndrehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	88 778.9
Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	558
Nenndrehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	413
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
	95 (kondensationsfrei)
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	33 (Kondensationshel)
• • • •	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.

Getriebe-Artikelnummer für diese Robotermechanik:

Funktion	Artikelnummer	Dokument
Antrieb der Oberarme	MT_BGR00021338	Betriebsanleitung Getriebe Typ 8 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation y um Z	MT_WST00057594-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 7 (PDF)