

## DELTA RL4-1200-20kg

Artikelnummer: A\_00852-FO

Schmierstoff-Variante: Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe (FO)



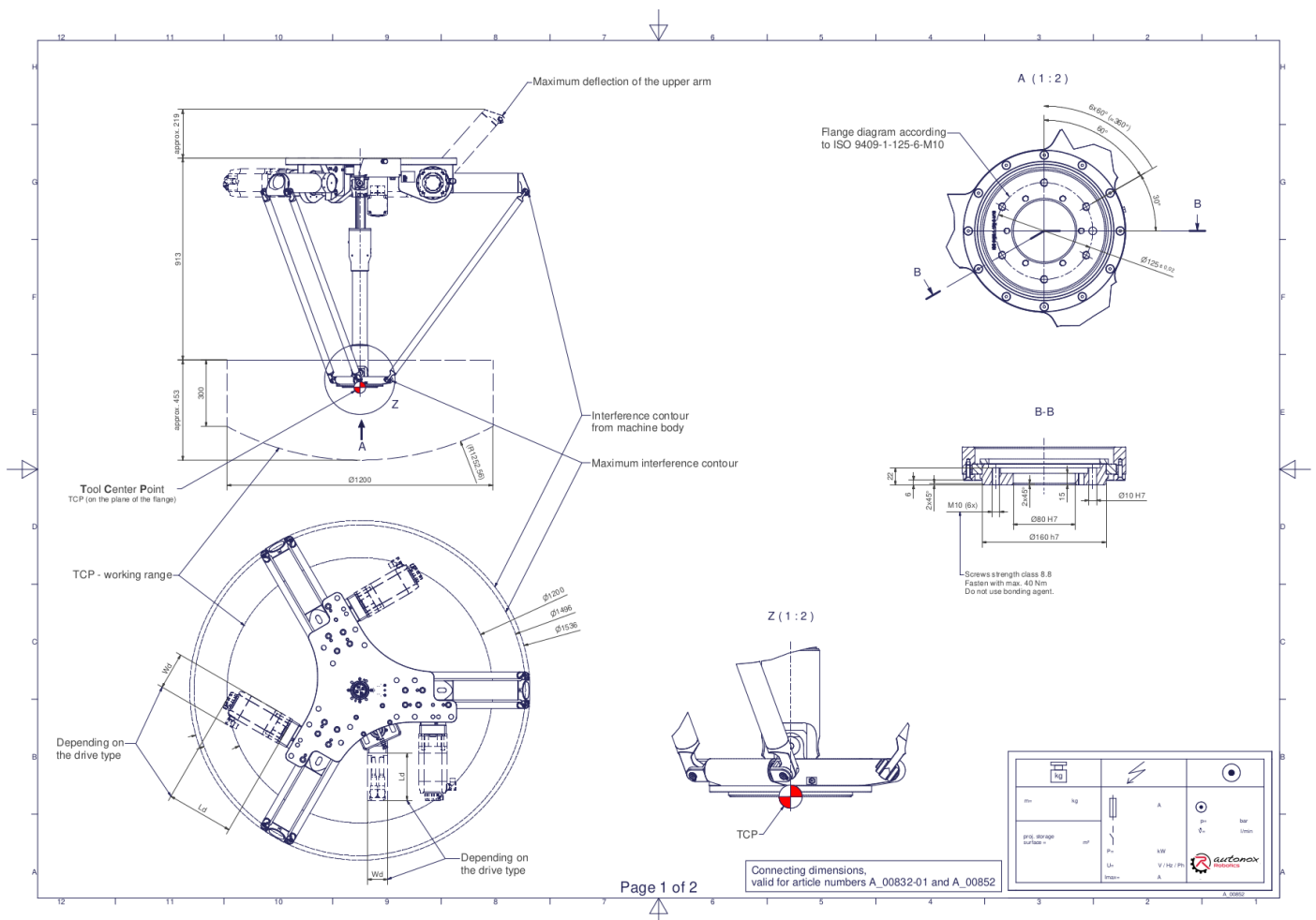
### Beschreibung:

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 \(STP\)](#)

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

© 2025 autonox Robotics GmbH | [www.autonox.com](http://www.autonox.com)

## Technische Daten:

|   |  |
|---|--|
| Verwendungsbereich  | Standard (nicht hygienisch)                            |
| Kinematik   | Parallel   |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)                              | 3  |
| Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )             | 1  |
| Nenntraglast [kg   lbs] *   | 20   44.1  |
| Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]                               | 1200   47.2  |
| Arbeitshöhe außen [mm   in]   | 300   11.8   |
| Arbeitshöhe Mitte [mm   in]   | 453   17.8   |
| Max. Drehmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs] | 160   1416.1   |
| Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]      | 80   708.1   |
| Max. Drehzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]         | 200  |
| Nennzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]              | 135  |
| Lagertyp der Teleskopwelle(n)                                       | Wälzlager  |
| Lagertyp der Armgelenke   | Wälzlager  |
| Schmierstoffe der Lagerstellen                                      | Lebensmitteltauglich (FO)                              |
| Schmierstoffe der Getriebe  | Lebensmitteltauglich (FO)                              |
| 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.

## Getriebe-Artikelnummer für diese Robotermechanik:

| Funktion   | Artikelnummer        | Dokument                               |
|--|----------------------|--|
| Antrieb der Oberarme                                     | MT_BGR00015048-xx-FO | Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF) |
| Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation $\gamma$ um Z | MT_BGR00102751-xx-FO | Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF) |