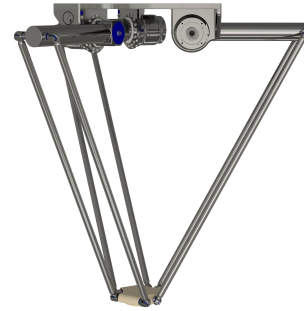


## HHD DELTA RL3-1400-12kg

Artikelnummer: A\_00860



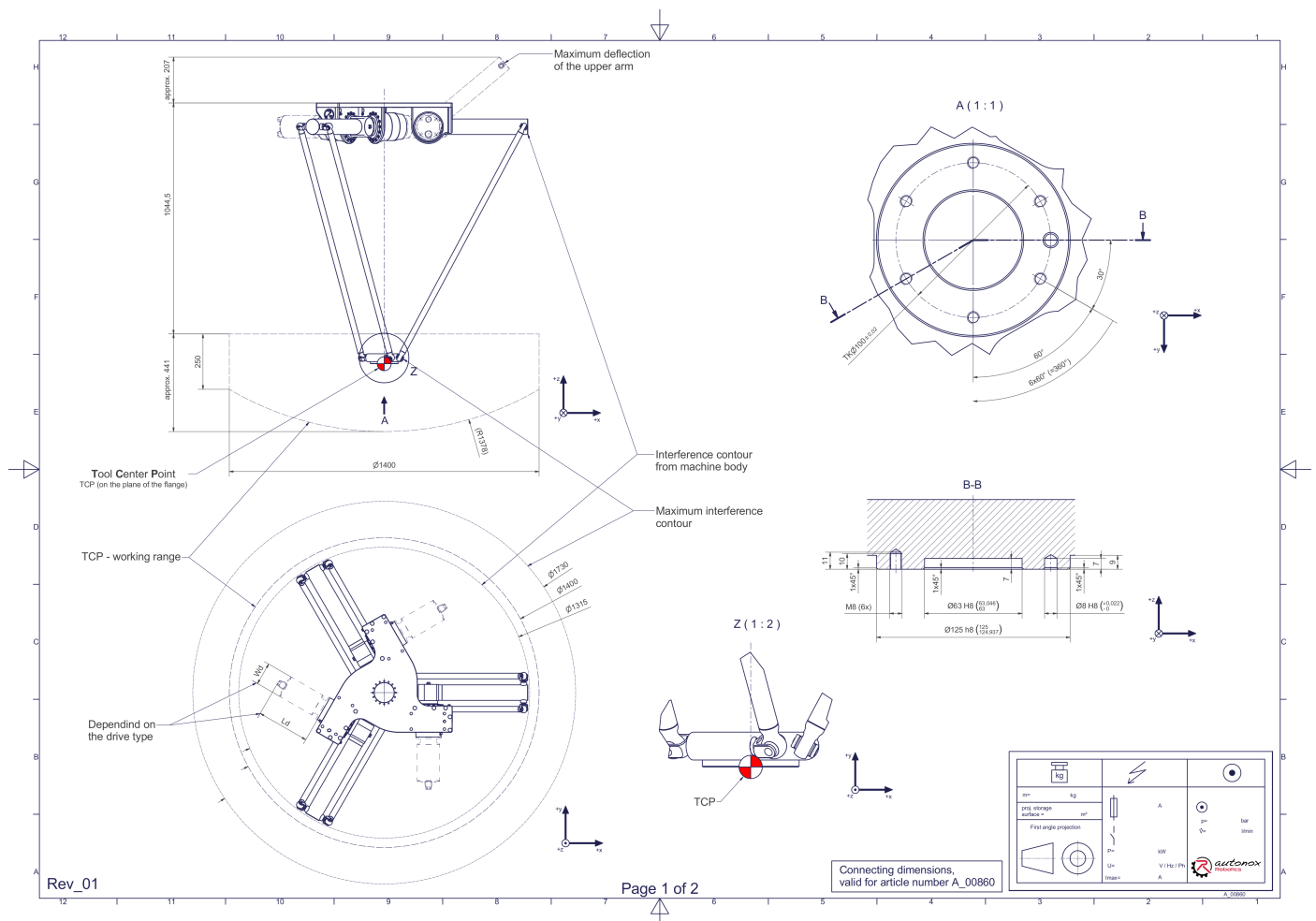
### Beschreibung:

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 Freiheitsgrade.

### Lieferumfang:

Robotermechanik inkl. Getriebe, Servomotor-Adapter, Transport- und Verpackungsanleitung

### Anschlussmaße:



**Downloads:** [Anschlussmaße \(PDF\)](#) [3D Modell \(STP\)](#) [3D Modell \(PDF\)](#)

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

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

## Technische Daten:

Verwendungsbereich	Hygienisch 'HHD'
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )	0
Nenntraglast [kg   lbs] *	12   26.5
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]	1400   55.1
Arbeitshöhe außen [mm   in]	250   9.8
Arbeitshöhe Mitte [mm   in]	441   17.4
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager
Schmierstoffe der Lagerstellen	Lebensmitteltauglich (FO)
Schmierstoffe der Getriebe	Lebensmitteltauglich (FO)
Reinigung	Bis 28 bar   406 psi Hochdruck
Schutzklasse	IP69K
Umgebungstemperatur [°C   °F]	0 bis +40   +32 bis +104
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	95 (kondensationsfrei)
Einbaulage	Boden, Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg   lbs]	104   229.3
Besonderheiten	Mit Edelstahl-Getrieben (lebensmitteltaugliche Schmierstoffe, aber dadurch reduzierte Leistung). Um den Hygienic Design Anspruch aufrechtzuerhalten, empfehlen wir die Verwendung entsprechender Edelstahl-Motoren.

\* 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_WST00105111-xx-FO	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)