# DELTA RL3-1600-1kg



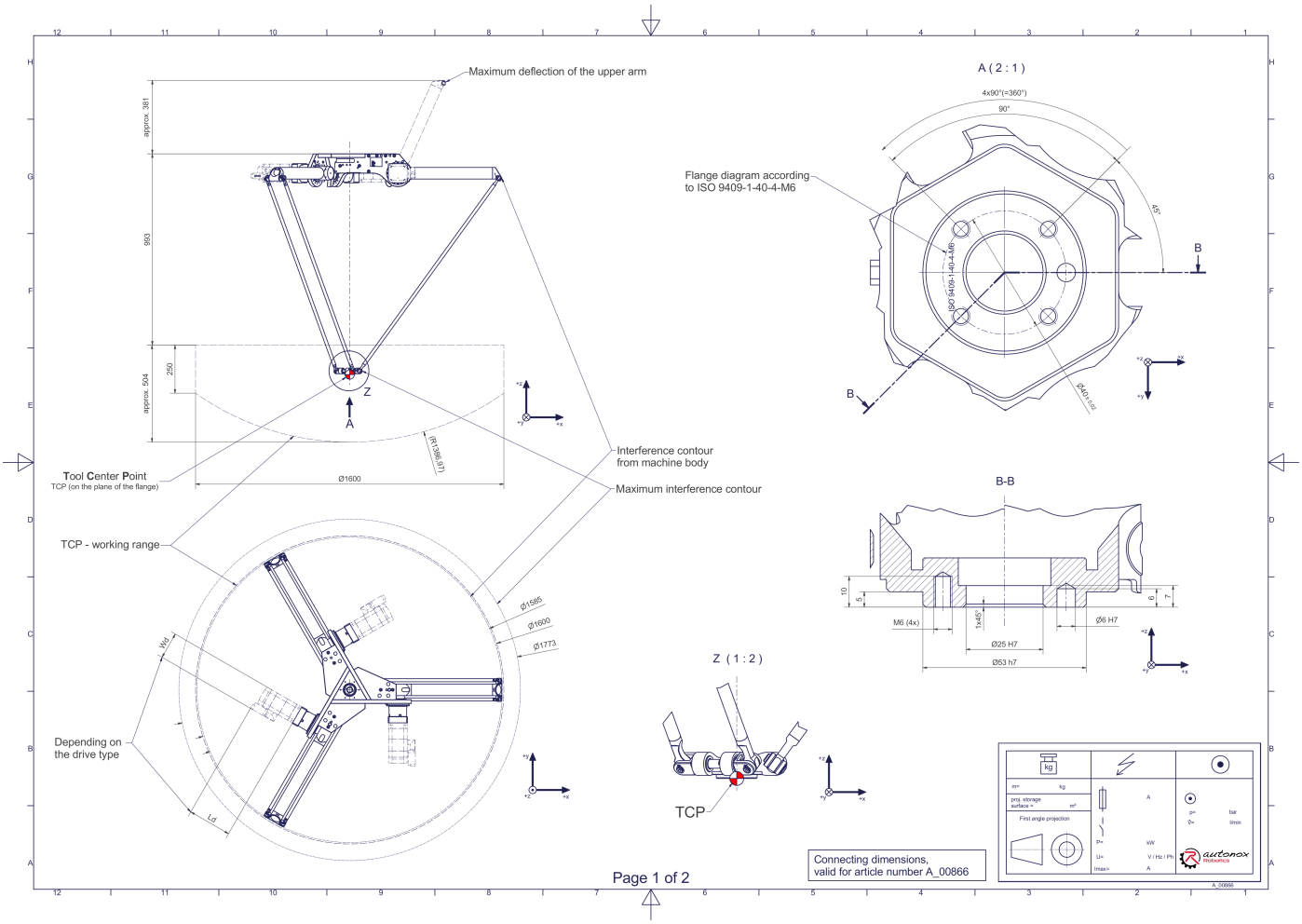
**Artikelnummer:** A_00866

**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 Freiheitsgrade.

**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.**

© 2026 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com

## Technische Daten:

| | |
|---|---|
| **Verwendungsbereich** | Standard (nicht hygienisch) |
| **Kinematik** | Parallel |
| **Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)** | 3 |
| **Rotatorische Freiheitsgrade (α,ß,γ)** | 0 |
| **Nenntraglast [kg\|lbs] *** | 1 \| 2.2 |
| **Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm\|in]** | 1600 \| 63.0 |
| **Arbeitshöhe außen [mm\|in]** | 250 \| 9.8 |
| **Arbeitshöhe Mitte [mm\|in]** | 504 \| 19.8 |
| **Lagertyp der Armgelenke** | Wälzlager |
| **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 (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.

**Wir verweisen auf unsere AGB und Nutzungsbedingungen.**

© 2026 autonox Robotics GmbH | www.autonox.com