

## Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A 00869

Download-Datum: 06.11.2025 Download-Uhrzeit: 08:29 UTC

### **DELTA RLT4-1100-3kg**

Artikelnummer: A\_00869

**Schmierstoff-Variante:** Synthetische Schmierstoffe



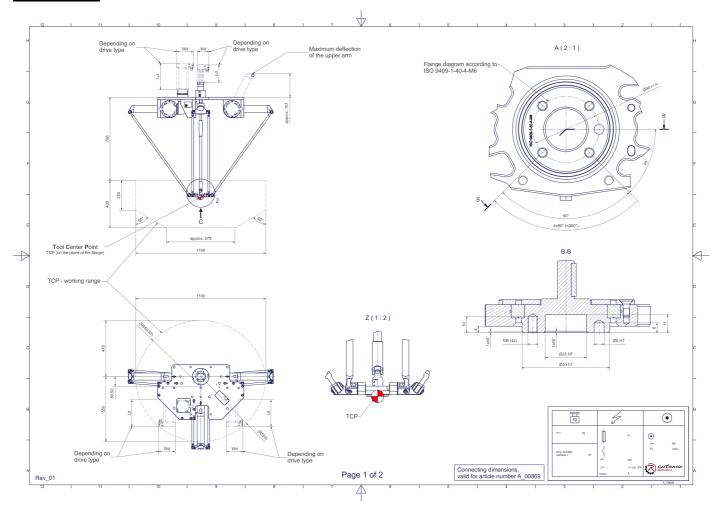
#### **Beschreibung:**

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 <a href="https://autonoxfinder.com/de/A\_00869">https://autonoxfinder.com/de/A\_00869</a>

Download-Datum: 06.11.2025 Download-Uhrzeit: 08:29 UTC

#### **Technische Daten:**

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)	
Kinematik	Parallel	
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3	
Rotatorische Freiheitsgrade $(\alpha,\beta,\gamma)$	1	
Nenntraglast [kg lbs] *	3   6.6	
Arbeitsbereichs-Breite X/Y [mm in]	1025/1100   40.4/43.3	
Arbeitshöhe außen [mm in]	250   9.8	
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	400   15.7	
Max. Drehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	7,2   63.7	
Nenndrehmoment der Rotation y um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	6   53.1	
Max. Drehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	500	
Nenndrehzahl der Rotation y um Z am Abtrieb [1/min]	460	
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	
Relative Luftfeuchtigkeit [%]	95 (kondensationsfrei)	
Einbaulage	Boden, Decke, Wand (auf Anfrage), Winkel (auf Anfrage)	
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg lbs]	51   112.4	

<sup>\*</sup> 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 des Oberarms (X)	MT_BGR00020873-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 4 (PDF)
Antrieb der Oberarme (Y)	MT_WST00107969-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation y um Z	MT_WST00108161-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 1 (PDF)