

DELTA RL5-1900-12kg

Artikelnummer: A_00888

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



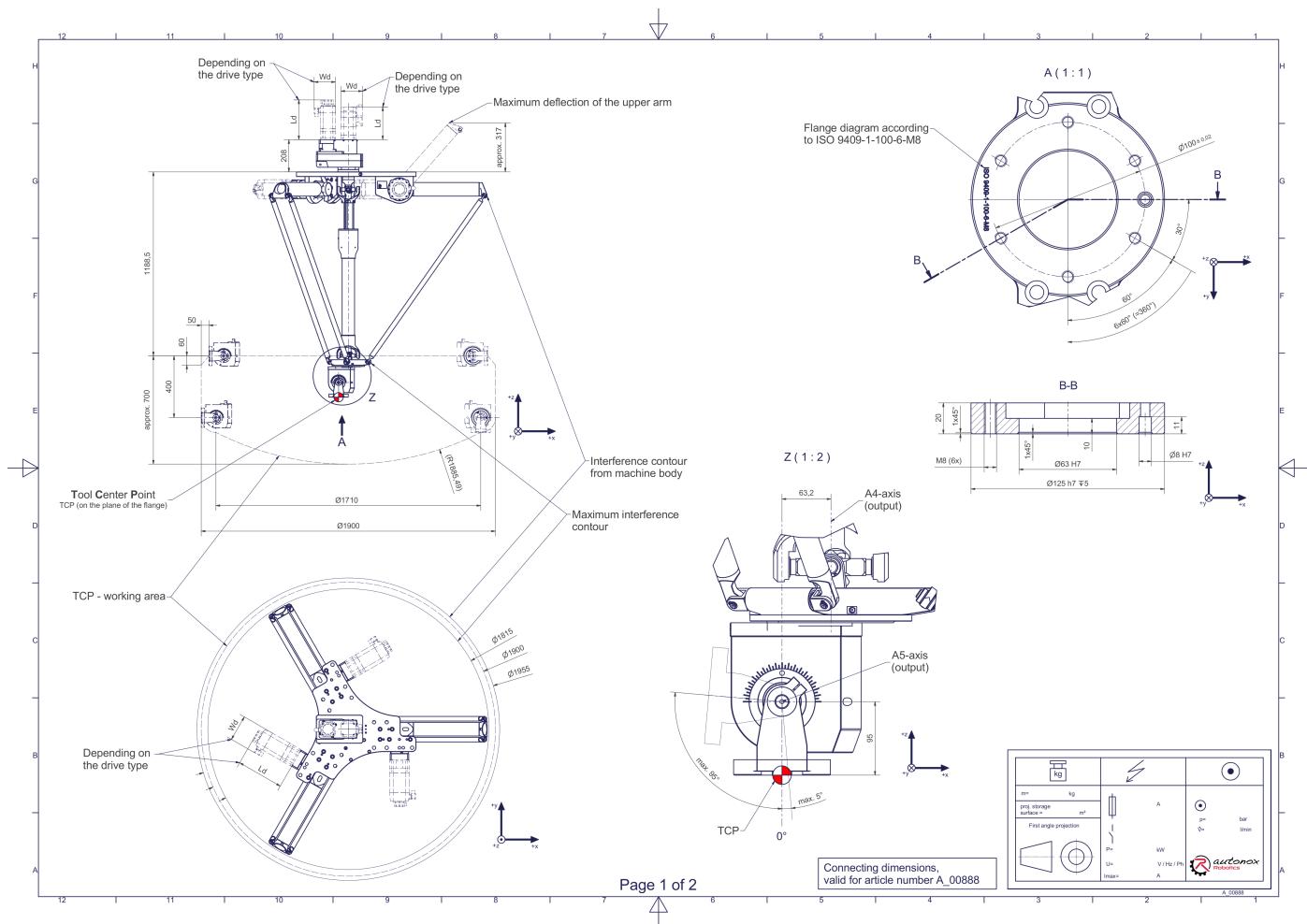
Beschreibung:

Dieser Roboter typ 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 zwei (2) rotatorische Freiheitsgrade.

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](#).

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Standard (nicht hygienisch)
Kinematik	Parallel
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3
Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ)	2
Nenntraglast [kg lbs] *	12 26.5
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	1900 74.8
Arbeitshöhe außen [mm in]	400 15.7
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	700 27.6
Max. Drehmoment der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [Nm in.lbs]	135 1194.9
Nenndrehmoment der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [Nm in.lbs]	135 1194.9
Max. Drehzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min]	77
Nenndrehzahl der Rotation α/β um X/Y am Abtrieb [1/min]	77
Max. Drehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	240 2124.2
Nenndrehmoment der Rotation γ um Z am Abtrieb [Nm in.lbs]	240 2124.2
Max. Drehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	177
Nenndrehzahl der Rotation γ um Z am Abtrieb [1/min]	124
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)

- * 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_BGR00017292-U-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)
Antrieb der Teleskopwelle für die Rotation γ um Z	MT_BGR00018858-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 7 (PDF)

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