Download-Datum: 16.10.2025 Download-Uhrzeit: 06:13 UTC

HHD DELTA RL3-1200-3kg

Artikelnummer: A 00894

Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



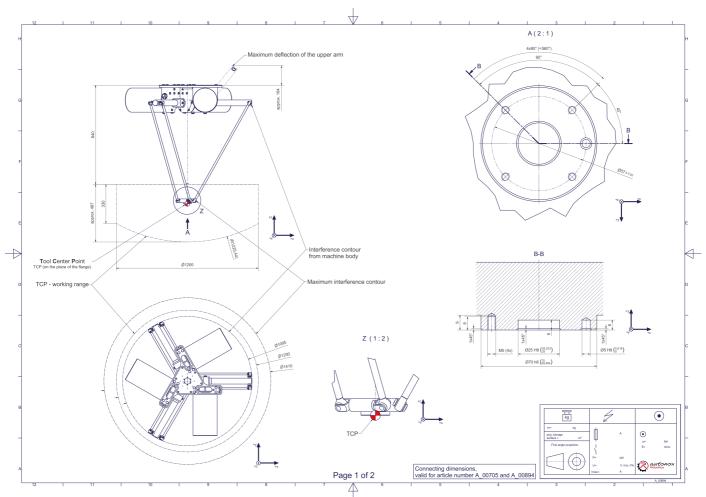
Beschreibung:

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 Freiheitsgrad(e).

Lieferumfang:

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

Anschlussmaße:



<u>Downloads:</u> Anschlussmaße (PDF) <u>3D Modell (STP)</u> <u>3D Modell (PDF)</u>



Produkt-Datenblatt https://autonoxfinder.com/de/A_00894

Download-Datum: 16.10.2025 Download-Uhrzeit: 06:13 UTC

Technische Daten:

Verwendungsbereich	Hygienisch 'HHD'	
Kinematik	Parallel	
Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)	3	
Rotatorische Freiheitsgrade (α, β, γ)	0	
Nenntraglast [kg lbs] *	3 6.6	
Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm in]	1200 47.2	
Arbeitshöhe außen [mm in]	330 13.0	
Arbeitshöhe Mitte [mm in]	487 19.2	
Lagertyp der Armgelenke	Wälzlager	
Schmierstoffe der Lagerstellen	Lebensmitteltauglich (FO)	
Schmierstoffe der Getriebe	Synthetisch	
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)	

^{*} 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_BGR00013366-xx	Betriebsanleitung Getriebe Typ 3 (PDF)