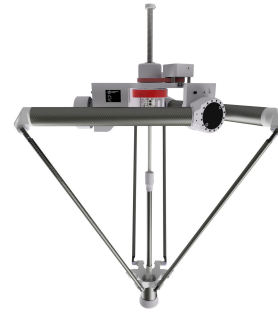


## DELTA RLZ4-1200-3kg

Artikelnummer: A\_01000-160

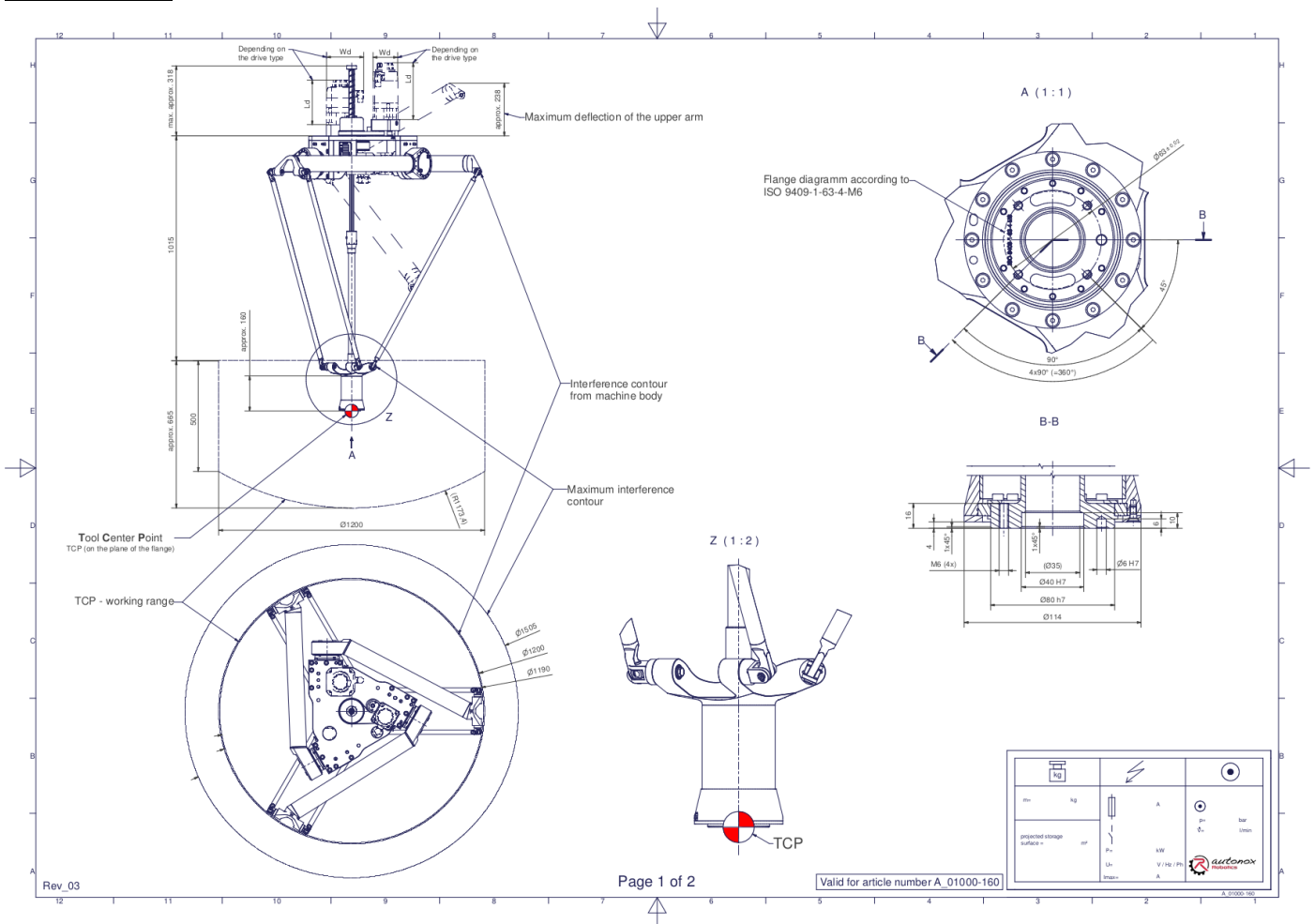
Schmierstoff-Variante: Synthetische Schmierstoffe



### 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). **Technischer Hinweis** Diese spezielle Robotermechanik vergrößert die zur Verfügung stehende Arbeitsbereich-Höhe im Vergleich zu Standardmechaniken. Beachten Sie allerdings, dass insbesondere bei hohen Leistungen erweiterte regelungstechnische Anforderungen und Kenntnisse notwendig werden. Sprechen Sie mit Ihrem Steuerungspartner. **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](#).

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

## 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-Durchmesser [mm   in]	1200   47.2
Arbeitshöhe außen [mm   in]	500   19.7
Arbeitshöhe Mitte [mm   in]	665   26.2
Länge der Werkzeugträgerverlängerung [mm   in]	ca. 160   ca. 6.3
Max. Drehmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	27   239.0
Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]	27   239.0
Max. Drehzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	1000
Nennzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]	1000
Lagertyp der Teleskopwelle(n)	Wälzlager
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)
Gewicht der Robotermechanik ohne Antriebstechnik (insb. Motoren) [kg   lbs]	59   130.1

\* 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_BGR00021338	Betriebsanleitung Getriebe Typ 8 (PDF)