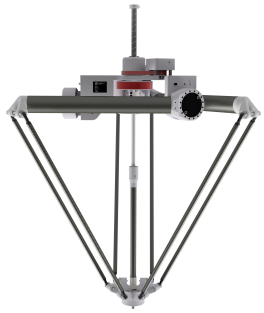
# DELTA RLZ3-TS1-1200-3kg



**Artikelnummer:** A_01001-0-TS1-FO

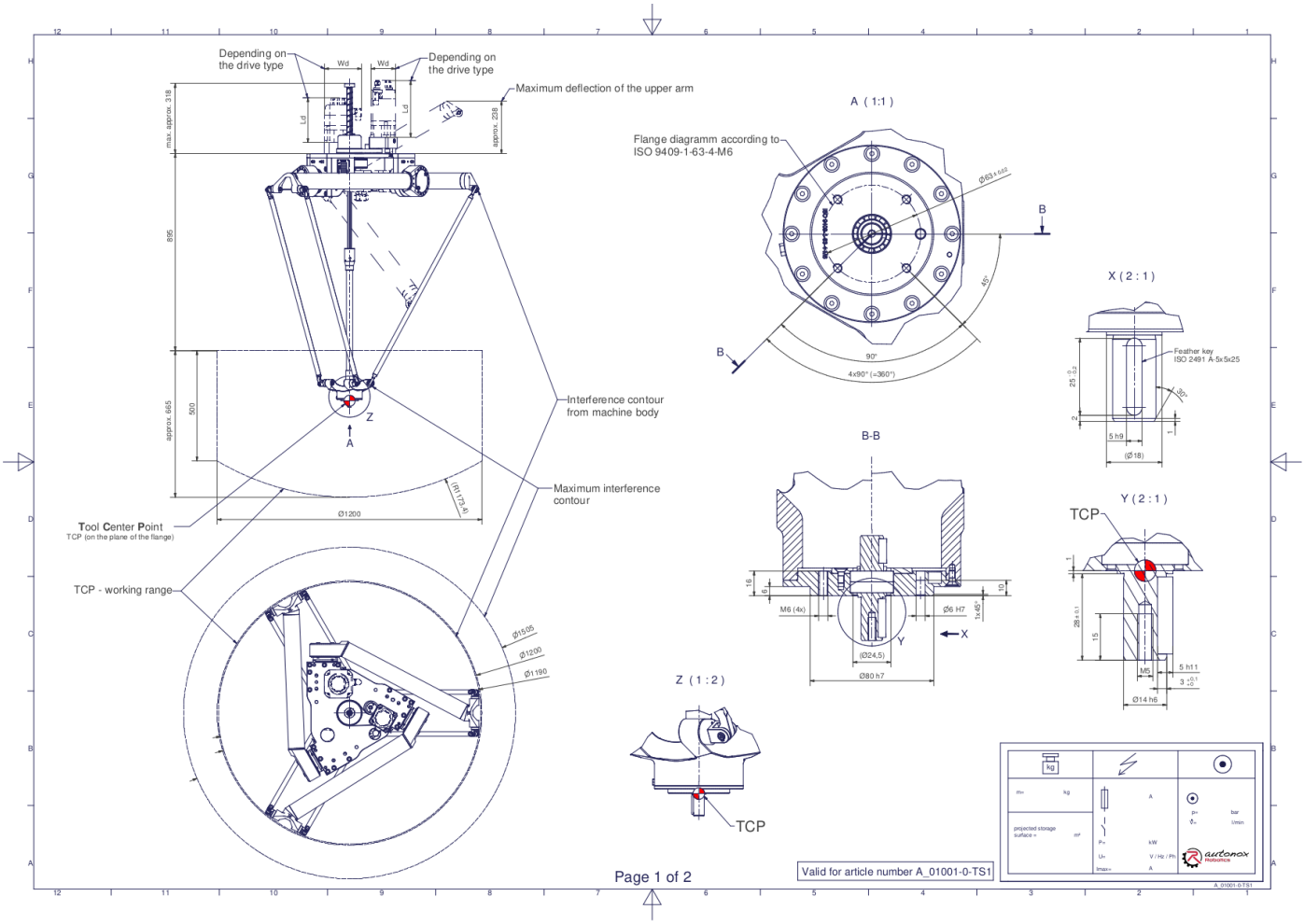
**Schmierstoff-Variante:** Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe (FO)

**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. **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.**

© 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] *** | 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]** | 0 |
| **Abtriebsform der Werkzeugbetätigung** | Welle (TS) |
| **Anzahl der Werkzeugbetätigungen (Teleskopwelle(n))** | 1 |
| **Max. Drehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm\|in.lbs]** | 27 \| 239.0 |
| **Nenndrehmoment der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [Nm\|in.lbs]** | 27 \| 239.0 |
| **Max. Drehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]** | 1000 |
| **Nenndrehzahl der Werkzeugbetätigung T/TS1 am Abtrieb [1/min]** | 1000 |
| **Lagertyp der Teleskopwelle(n)** | Wälzlager |
| **Lagertyp der Armgelenke** | Wälzlager |
| **Schmierstoffe der Lagerstellen** | Lebensmitteltauglich (FO) |
| **Schmierstoffe der Getriebe** | Lebensmitteltauglich (FO) |
| **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