

# DELTA RLP4-300-0,5kg

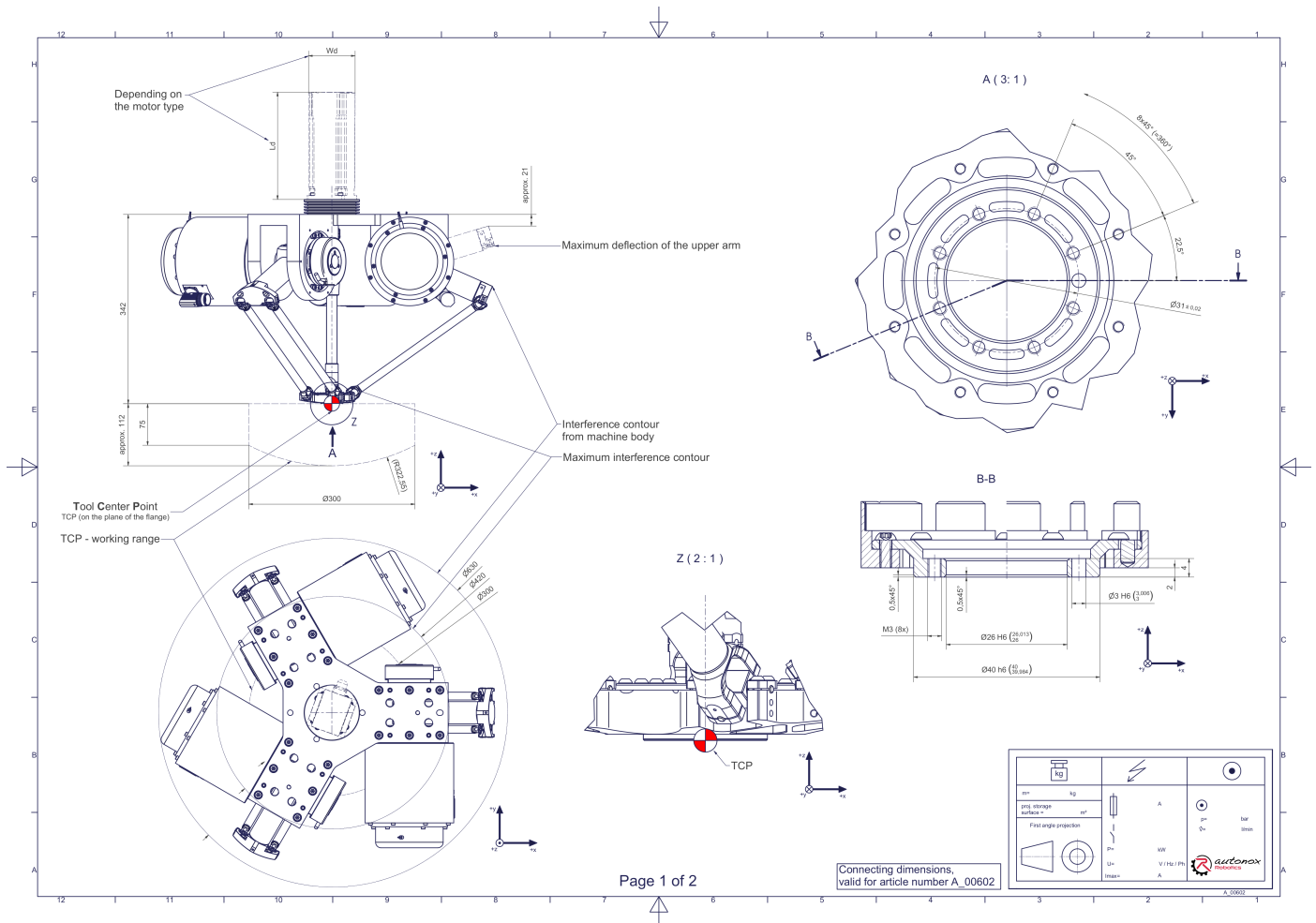
**Artikelnummer:** A\_00602



**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). **Highlight** Diese Robotermechanik ist aufgrund ihrer High-End-Direktantriebe und der hochpräzisen Gelenke für Applikationen geeignet, bei welchen es auf höchste Wiederhol-, Absolut- und Bahngenauigkeit im 1/1000 mm Bereich ankommt. **Lieferumfang** Robotermechanik inkl. Oberarmmotoren, Servomotor-Adapter, Gewinde-Schutzkappen, Transport- und Verpackungsanleitung

**Anschlussmaße:**



**Downloads:** [Anschlussmaße \(PDF\)](#), [3D Modell \(STP\)](#), [3D Modell \(PDF\)](#).

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

## Technische Daten:

|                                                                           |                                                                                                                           |
|---------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Verwendungsbereich                                                        | Standard (nicht hygienisch)                                                                                               |
| Kinematik                                                                 | Parallel                                                                                                                  |
| Translatorische Freiheitsgrade (X,Y,Z)                                    | 3                                                                                                                         |
| Rotatorische Freiheitsgrade ( $\alpha, \beta, \gamma$ )                   | 1                                                                                                                         |
| Nenntraglast [kg   lbs] *                                                 | 0,5   1.1                                                                                                                 |
| Arbeitsbereichs-Durchmesser [mm   in]                                     | 300   11.8                                                                                                                |
| Arbeitshöhe außen [mm   in]                                               | 75   3.0                                                                                                                  |
| Arbeitshöhe Mitte [mm   in]                                               | 112   4.4                                                                                                                 |
| Max. Drehmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]       | 3   26.6                                                                                                                  |
| Nennmoment der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [Nm   in.lbs]            | 1,5   13.3                                                                                                                |
| Max. Drehzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]               | 800                                                                                                                       |
| Nennzahl der Rotation $\gamma$ um Z am Abtrieb [1/min]                    | 800                                                                                                                       |
| Lagertyp der Teleskopwelle(n)                                             | Wälzlager                                                                                                                 |
| Lagertyp der Armgelenke                                                   | Wälzlager                                                                                                                 |
| Schmierstoffe der Lagerstellen                                            | 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 inkl. Antriebstechnik der Oberarme [kg   lbs] | 92   202.8                                                                                                                |
| Besonderheiten                                                            | High-End-Direktantriebe und hochpräzise Gelenke für höchste Wiederhol-, Absolut- und Bahngenauigkeit im 1/1000 mm Bereich |

\* 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.