

Série BRCSR - Robô Colaborativo

BRCSR 4/919



Especificações

Carga Máxima	4 kg
Alcance	919 mm
Peso	Cerca de 17.5 kg
Eixos	6
Tempo Médio Entre Falhas	> 50,000 h
Fonte de Alimentação	90-264VAC, 47-63Hz/48VDC
Programação	Controle Direto e Interface Gráfica

Performance

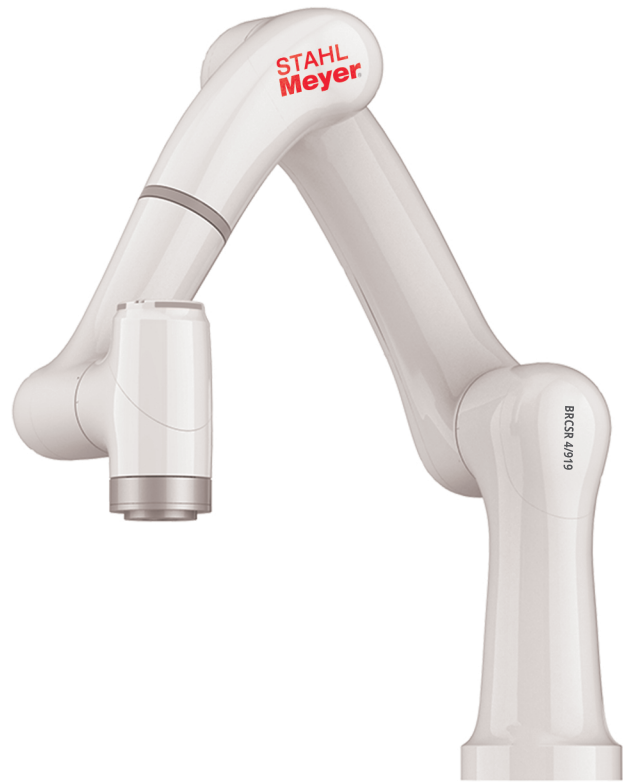
Consumo de Energia	Médio	Pico
	200 w	700 w
Segurança	Mais de 20 características de segurança ajustáveis, incluindo detecção de colisão, paredes virtuais e modo de colaboração	
Certificação	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, EN ISO 10218-1, e requisitos de marcação EU CE	
Sensor de força (flange da ferramenta)	Força, x-y-z	Torque, x-y-z
Resolução da Medição da Força	0.1 N	0.02 Nm
Precisão Relativa do Controle da Força	0.5 N	0.1 Nm
Alcance ajustável de rigidez cartesiana	0~3000N/m, 0~300Nm/rad	
Temperatura de Funcionamento	0°C~45°C	
Humidade	< 95% RH (sem condensação)	

Movimento

Repetibilidade	± 0.03 mm	
Movimento do Eixo	Alcance de Trabalho	Velocidade Máxima
Eixo 1 (J1)	$\pm 175^\circ$	180°/s
Eixo 2 (J2)	$-135^\circ \sim +135^\circ$	180°/s
Eixo 3 (J3)	$-170^\circ \sim +140^\circ$	180°/s
Eixo 4 (J4)	$\pm 175^\circ$	180°/s
Eixo 5 (J5)	$\pm 175^\circ$	180°/s
Eixo 6 (J6)	$\pm 175^\circ$	180°/s
Velocidade máxima na extremidade da ferramenta	< 2 m/s	

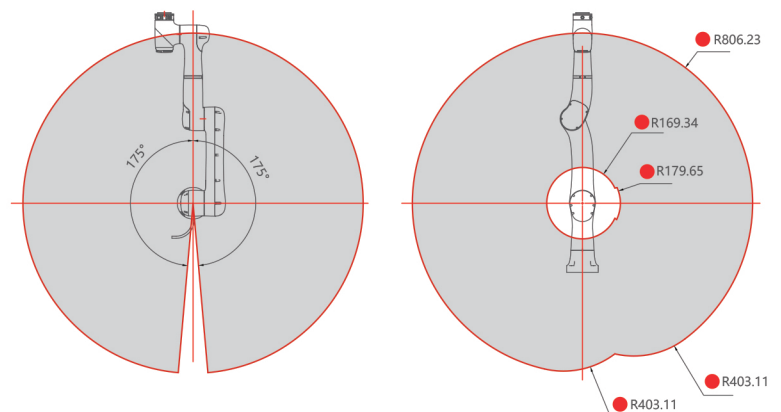
Características

Classificação IP	IP54
Classificação ISO Sala Limpa	5
Ruído	< 70 dB (A)
Instalação	Em qualquer ângulo
Portas I/O da ferramenta	2 saídas digitais, 2 entradas digitais, 2 entradas analógicas
Interface de comunicação da ferramenta	Uma porta Ethernet de 100 megabits com Interface RJ45 na base de conexão
Fonte de alimentação I/O da ferramenta	(1) 24V/12V, 1A / (2) 5V, 1.5A
Portas de I/O de utilização do pedestal	4 Saídas Digitais, 4 Entradas Digitais
Interface de Comunicação do Pedestal	2 Canais Ethernet
Fonte de Alimentação de Saída do Pedestal	24V, 1.5A



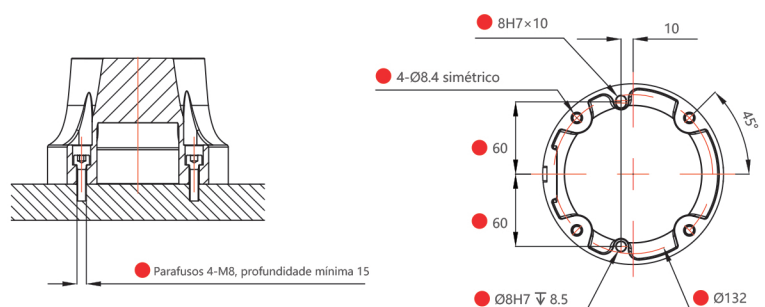
Alcance de Trabalho

Dimensões: mm



Fixação da Base

Dimensões: mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta