

Série RHMB - Robô Scara



RHMB 101030B

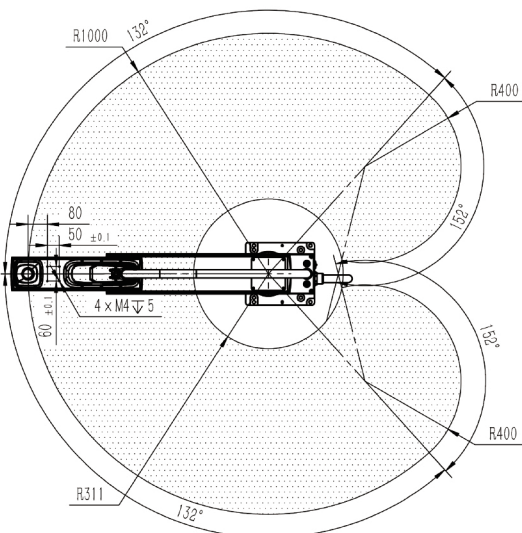
Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	600mm
		Alcance de Rotação	±132°
	J2	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±152°
J3	Curso	300mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1	1000W	
	J2	400W	
	J3	400W	
	J4	200W	
Velocidade Máxima	União de J1 e J2	8300mm/s	
	J3	1200mm/s	
	J4	1300°/s	
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2	±0.02mm	
	J3	±0.01mm	
	J4	±0.01°	
Força Máxima de Pressão do Eixo J3		510N	
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal	0.1Kg ^{m2}	
	Máximo	0.9Kg ^{m2}	
IO do Usuário		conector DB 26 , 6 Vias DO, 6 Vias DI	
Configuração da Mangueira de Ar		3-Φ6mm	
Método de Instalação		Bancada	
Peso		48.1kg	



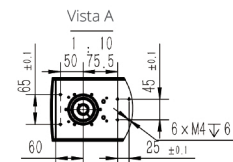
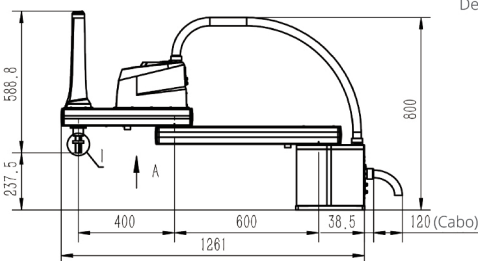
Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.40s	1000	10kg / 20kg	PC / IHM ou QC410

Nota: Eixo Z opcional curso de 450mm e interface de comunicação opcional.

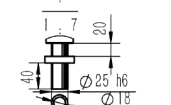
■ RHMB 101030B Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



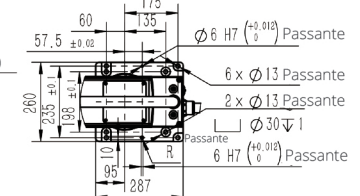
Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robô. O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 290mm para baixo. Curso Total: 300mm



Detalhes dos Furos de Montagem da Ferramenta



Detalhes dos Furos de Fixação



Detalhes dos Furos de Montagem da Base

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta