

# Série RHMB - Robô Scara



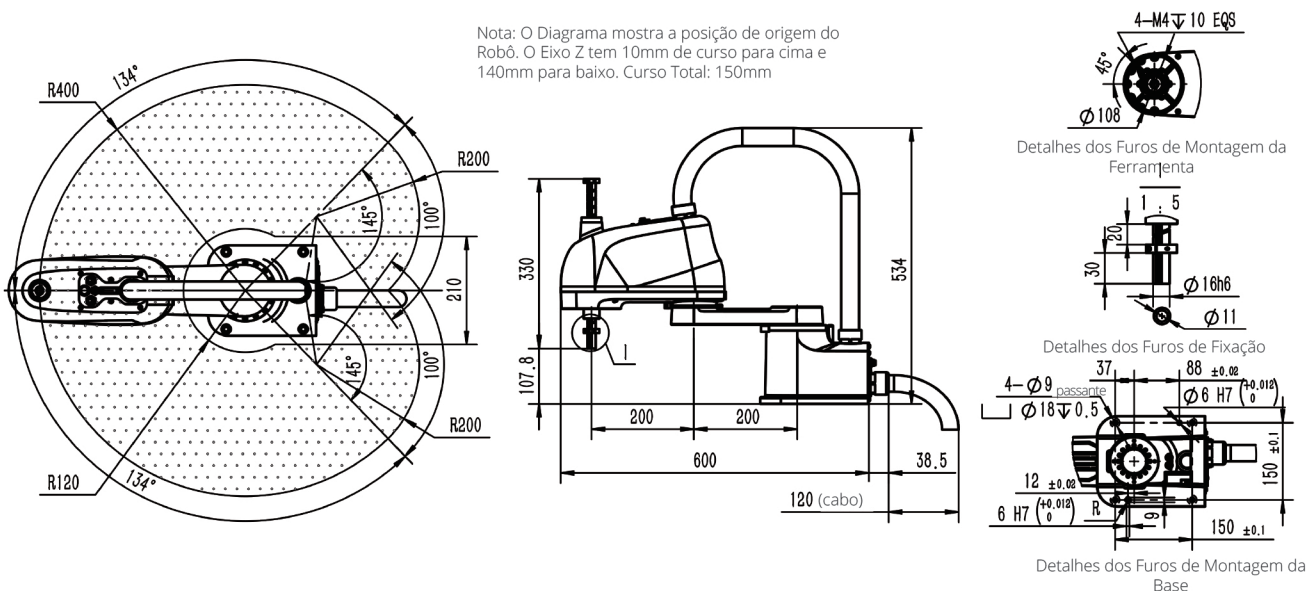
## RHMB 4215AV

Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±136°
	J2	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±145°
J3	Curso	150mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1		400W
	J2		200W
	J3		100W
	J4		100W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6283.2mm/s
	J3		1246.1mm/s
	J4		1468.3°/s
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2		±0.01mm
	J3		±0.01mm
	J4		±0.005°
Força Máxima de Pressão do Eixo J3			140N
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal		0.009Kgm <sup>2</sup>
	Máximo		0.067Kgm <sup>2</sup>
IO do Usuário			conector DB 26, 7 Vias DO, 6 Vias DI
Configuração da Mangueira de Ar			2-Φ6mm 1-Φ4mm
Método de Instalação			Suspensão
Peso			13.35kg



Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.35s	400	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

### ■ RHMB 4215AV Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta