

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 4215B



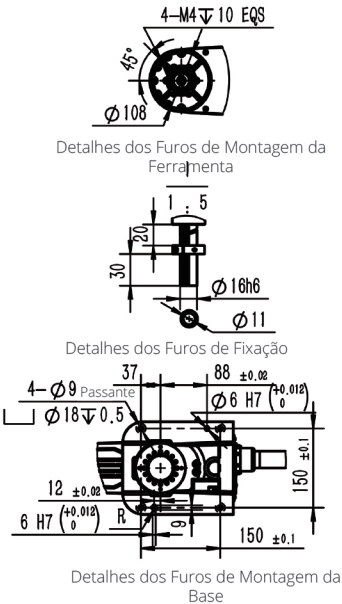
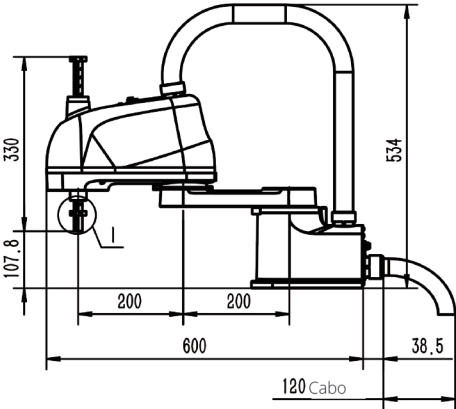
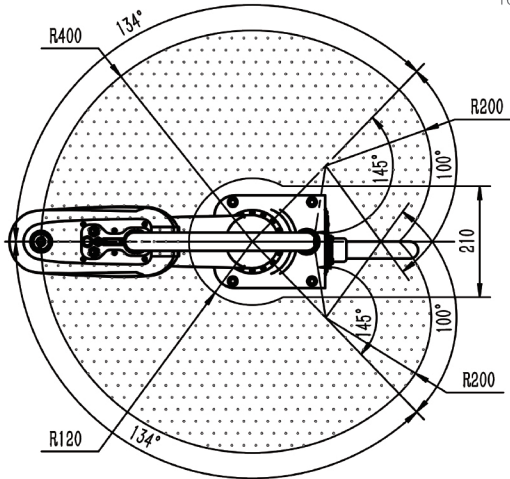
Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±134°
	J2	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±145°
	J3	Curso	150mm
Potência do Motor	J4	Alcance de Rotação	±360°
	J1		400W
	J2		200W
	J3		100W
	J4		100W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6283mm/s
	J3		952mm/s
	J4		1469°/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		0.009Kgm²
	Máximo		0.067Kgm²
IO do Usuário			Conector DB 26, 7 vias DO, 6 vias DI
Configuração da Mangueira de Ar			2-Φ6mm 1-Φ4mm
Método de Instalação			Bancada
Peso			13.1kg



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 4215B 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 140mm para baixo. Curso Total: 150mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta