

# Série RHMB - Robô Scara



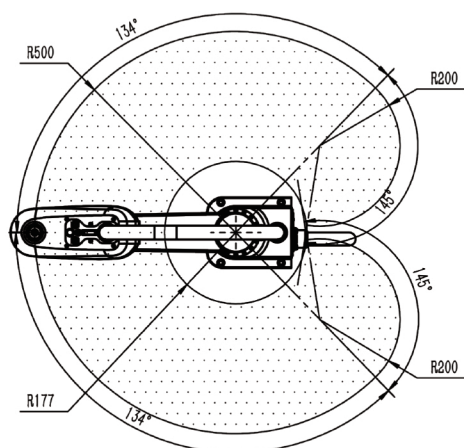
## RHMB 5215B

Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±134°
	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	7330mm/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	0.009Kgm <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		Bancada	
Peso		13.5kg	

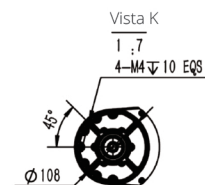
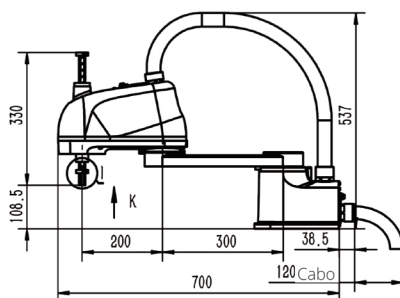


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.39s	500	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

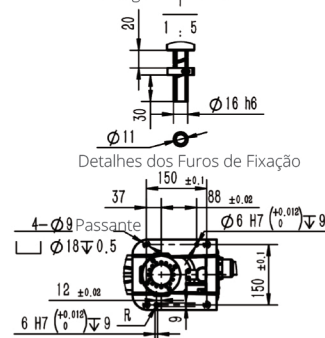
### ■ RHMB 5215B Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



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



Detalhes dos Furos de Montagem da Ferramenta



Detalhes dos Furos de Montagem da Base

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta