

# Série RHMB - Robô Scara

## RHMB 5520B

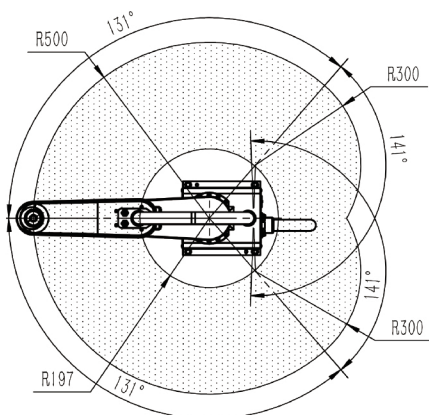


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±131°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±141°
J3	Curso	200mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1		750W
	J2		400W
	J3		200W
	J4		200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6447.5mm/s
	J3		1111.1mm/s
	J4		1500°/s
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2		±0.015mm
	J3		±0.01mm
	J4		±0.005°
Força Máxima de Pressão do Eixo J3			240N
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal		0.05Kg <sup>m</sup> ²
	Máximo		0.2Kg <sup>m</sup> ²
IO do Usuário			Conector DB 26, 7 Vias DO, 6 Vias DI
Configuração da Mangueira de Ar			2-Φ6mm
Método de Instalação			Bancada
Peso			23.5kg

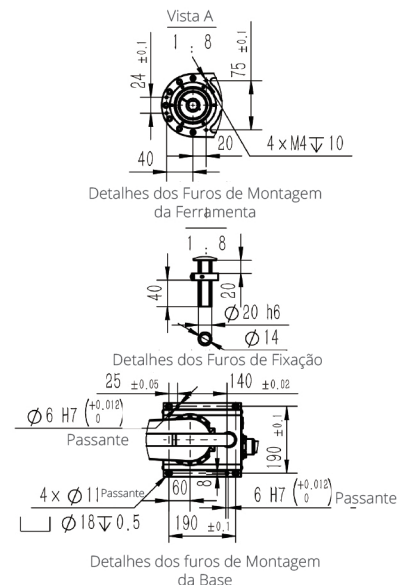
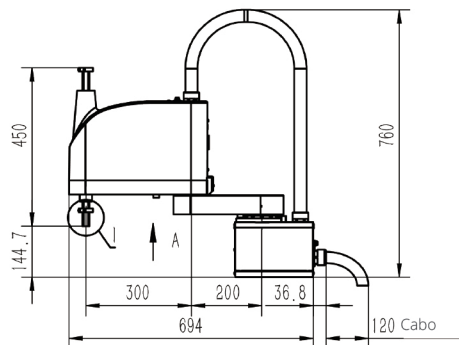


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.38s	500	5kg / 10kg	PC / IHM ou QC410

### RHMB 5520B 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 190mm para baixo. Curso Total: 200mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta