

Série RHMB - Robô Scara



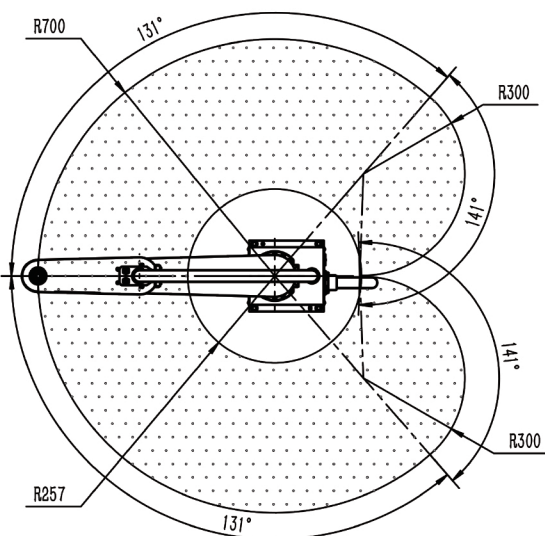
RHMB 7225

Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±131°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±141°
J3	Curso	250mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1	750W	
	J2	200W	
	J3	100W	
	J4	100W	
Velocidade Máxima	União de J1 e J2	7723.1mm/s	
	J3	1212.1mm/s	
	J4	1666.7°/s	
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2	±0.015mm	
	J3	±0.015mm	
	J4	±0.005°	
Força Máxima de Pressão do Eixo J3		110N	
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal	0.005Kgm²	
	Máximo	0.035Kgm²	
IO do Usuário		conector DB 26, 7 Vias DO, 6 Vias DI	
Configuração da Mangueira de Ar		2-Φ6mm	
Método de Instalação		Bancada	
Peso		20.7kg	

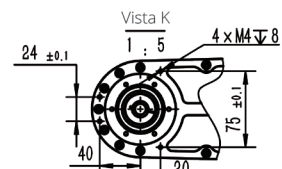
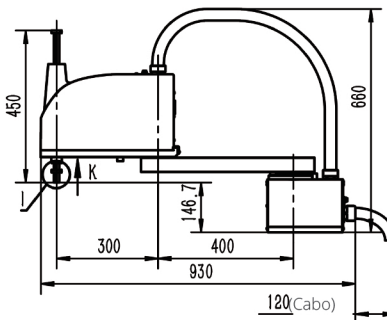


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.4s	700	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

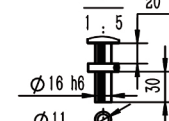
RHMB 7225 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



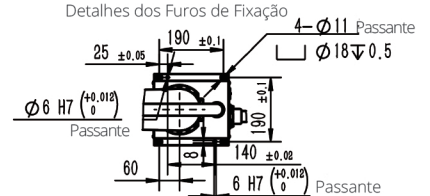
Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robo. O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 240mm para baixo. Curso Total: 250mm



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