

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 7520

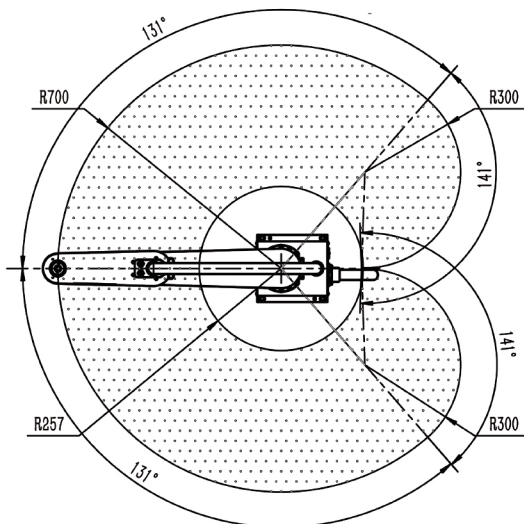


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±131°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±141°
J3	Curso	200mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1	750W	
	J2	400W	
	J3	200W	
	J4	200W	
Velocidade Máxima	União de J1 e J2	6806.8mm/s	
	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	0.05Kgm²	
	Máximo	0.2Kgm²	
IO do Usuário		conector DB 26, 7 Vias DO, 6 Vias DI	
Configuração da Mangueira de Ar		2-Ø6mm	
Método de Instalação		Bancada	
Peso		25kg	

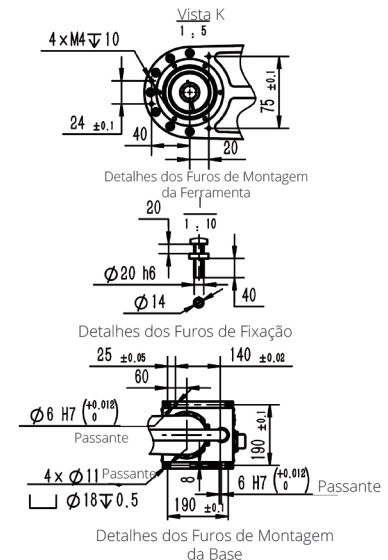
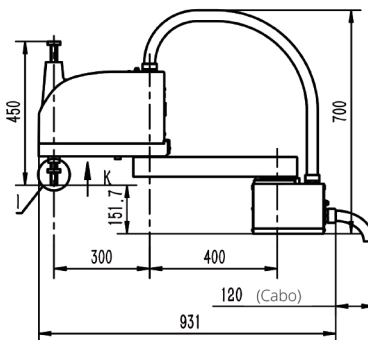


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.41s	700	5kg / 10kg	PC / IHM ou QC410

■ RHMB 7520 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