

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 81030B



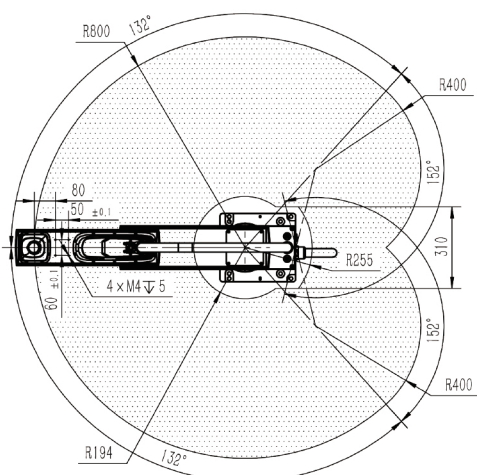
Família			Scara
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±132°
	J2	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±152°
	J3	Curso	300mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
Potência do Motor		J1	1000W
		J2	400W
		J3	400W
		J4	200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		8100mm/s
	J3		1200mm/s
	J4		1300°/s
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2		±0.02mm
	J3		±0.01mm
	J4		±0.01°
Força Máxima de Pressão do Eixo J3			510N
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida		Nominal	0.1Kgmm²
		Máximo	0.9Kgmm²
IO do Usuário			conector DB 26, 6 Vias DO, 6 Vias DI
Configuração da Mangueira de Ar			3-Φ6mm
Método de Instalação			Bancada
Peso			44.3kg



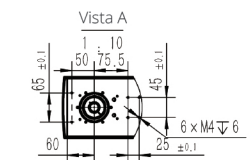
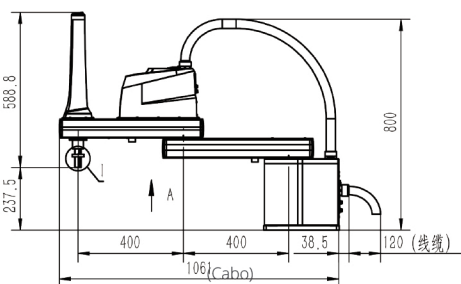
Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.45s	800	10kg / 20kg	PC / IHM ou QC410

Nota: Eixo Z opcional curso de 450mm e interface de comunicação opcional.

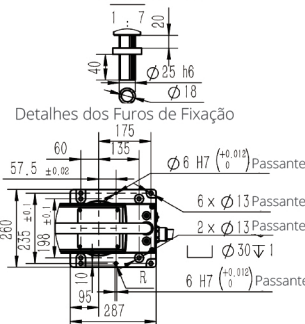
■ RHMB 81030B Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robô.
O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 290mm para baixo.
Curso Total: 300mm



Detalhes dos Furos de Montagem da Ferramenta



Detalhes dos Furos de Montagem da Base

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta