

Série RHMBP - Robô Scara



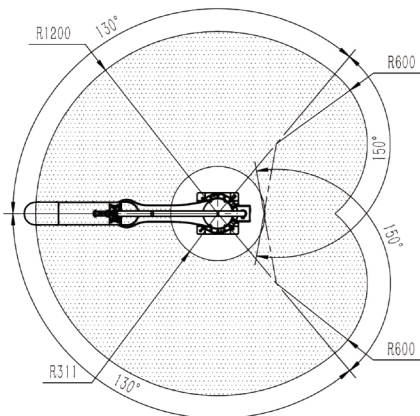
RHMBP 122040

Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	600mm
		Alcance de Rotação	±130°
	J2	Comprimento do Braço	600mm
		Alcance de Rotação	±150°
J3	Curso	400mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1		1500W
	J2		750W
	J3		750W
	J4		400W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		7400mm/s
	J3		833.3mm/s
	J4		600°/s
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2		±0.03mm
	J3		±0.02mm
	J4		±0.005°
Força Máxima de Pressão do Eixo J3			/
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal		1Kgm ²
	Máximo		2.4Kgm ²
IO do Usuário			Conector DB 26 (Interface IO estendida)
Configuração da Mangueira de Ar			3-Φ6mm
Método de Instalação			Suspensão
Peso			130kg

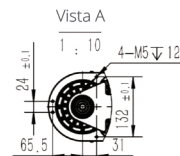
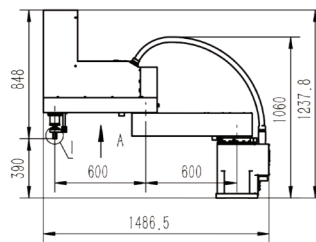


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
1s	1200	20kg / 50kg	PC / IHM ou QC410

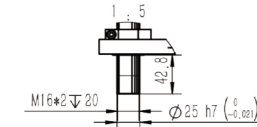
■ RHMB 122040 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



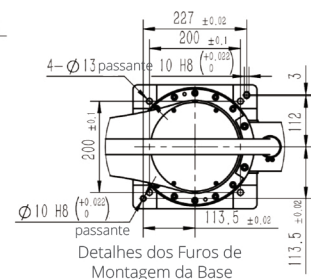
Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robô. O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 390mm para baixo. Curso Total: 400mm



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