

Série RHMT - Robô Scara



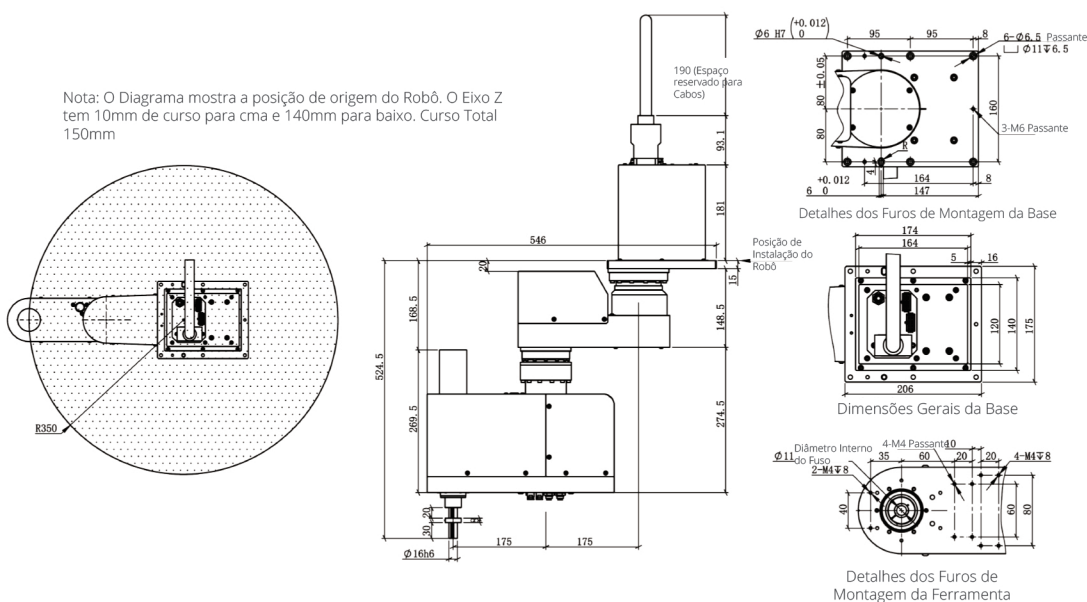
RHMT 3215

Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	175mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J2	Comprimento do Braço	175mm
		Alcance de Rotação	±360°
J3	Curso	150mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1		750W
	J2		400W
	J3		100W
	J4		100W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		5390mm/s
	J3		952.4mm/s
	J4		1666.7°/s
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2		±0.01mm
	J3		±0.01mm
	J4		±0.005°
Força Máxima de Pressão do Eixo J3			140N
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal		0.005Kgm ²
	Máximo		0.035Kgm ²
IO do Usuário			Conector DB 26 , 7 Vias DO, 6 Vias DI
Configuração da Mangueira de Ar			2-Ø6mm
Método de Instalação			Suspensão
Peso			20.5kg



Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.40s	350	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

■ RHMT 3215 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta