

Série RHMT - Robô Scara

RHMT 5215

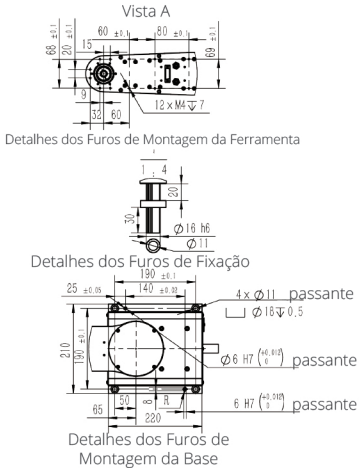
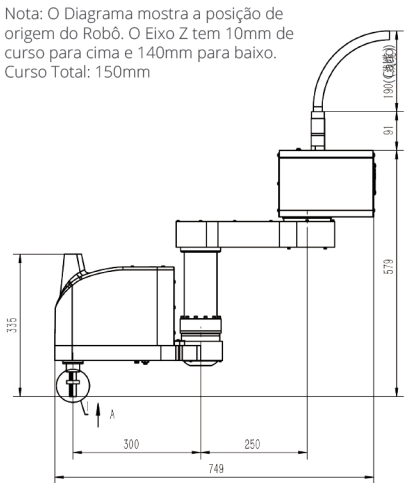
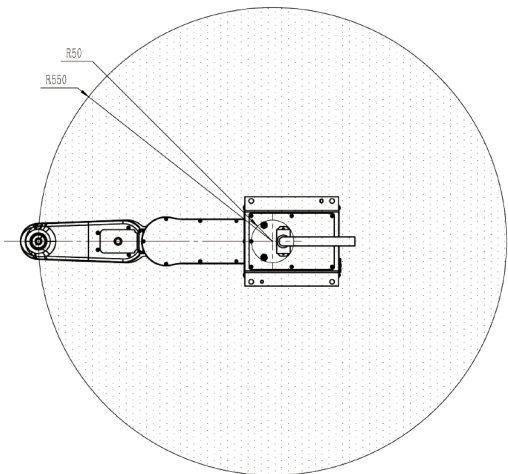


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	250mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J3	Curso	150mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
Potência do Motor		J1	750W
		J2	200W
		J3	100W
		J4	100W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6942.4mm/s
	J3		1333.3mm/s
	J4		1666.7°/s
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2		±0.02mm
	J3		±0.01mm
	J4		±0.005°
Força Máxima de Pressão do Eixo J3			100N
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida		Nominal	0.005Kg ^m ²
		Máximo	0.035Kg ^m ²
IO do Usuário			Conector DB 26 , 7 Vias DO, 6 Vias DI
Configuração da Mangueira de Ar			2-Φ4mm
Método de Instalação			Suspensão
Peso			21kg



Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.42s	550	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

■ RHMT 5215 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta