

# Série RHMT - Robô Scara

## RHMT 6115

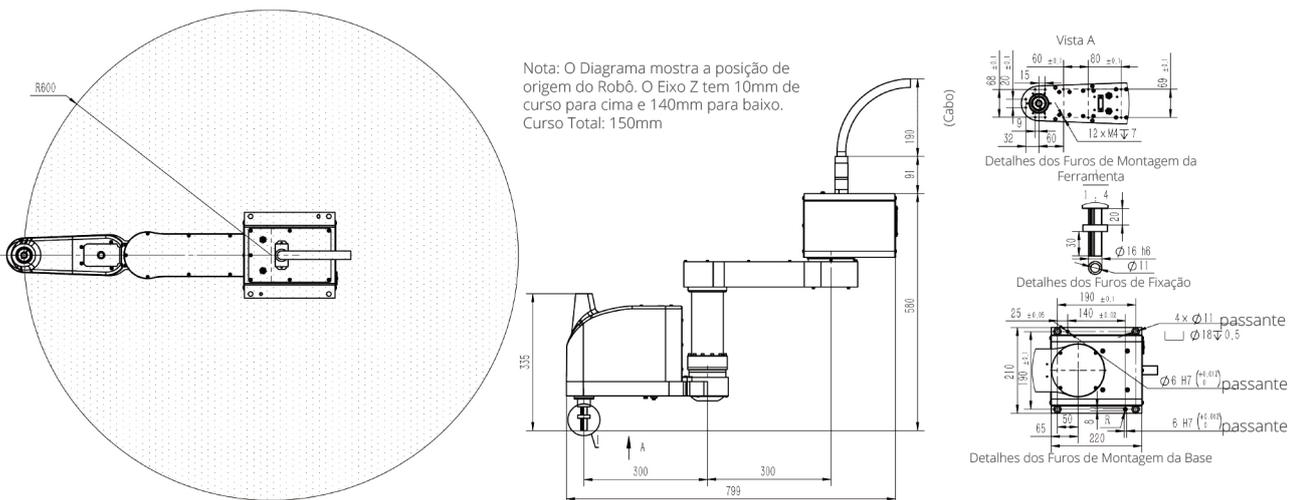


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±360°
J3	Curso	150mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1	750W	
	J2	200W	
	J3	100W	
	J4	100W	
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		7395.3mm/s
	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		0.005Kgm <sup>2</sup>
	Máximo		0.035Kgm <sup>2</sup>
IO do Usuário			Conector DB 26, 7 Vias DO, 6 Vias DI
Configuração da Mangueira de Ar			2-Φ4mm
Método de Instalação			Suspensão
Peso			21.5kg



Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.42s	600	1kg / 3kg	PC / IHM ou QC410

### ■ RHMT 6115 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta