

RHMT 8320



Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	425mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J2	Comprimento do Braço	425mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J3	Curso	200mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
Potência do Motor		J1	750W
		J2	400W
		J3	200W
		J4	200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6606.2mm/s
	J3		1388.9mm/s
	J4		1500°/s
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2		±0.03mm
	J3		±0.02mm
	J4		±0.01°
Força Máxima de Pressão do Eixo J3			190N
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida		Nominal	0.05Kg ^{m2}
		Máximo	0.2Kg ^{m2}
IO do Usuário			Conector DB 26 , 7 Vias DO, 6 Vias DI
Configuração da Mangueira de Ar			3-Φ6mm
Método de Instalação			Suspensão
Peso			35kg



Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.50s	850	3kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

■ RHMT 8320 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 190mm para baixo.
Curso Total: 200mm

