

Série RHR - Robô Scara



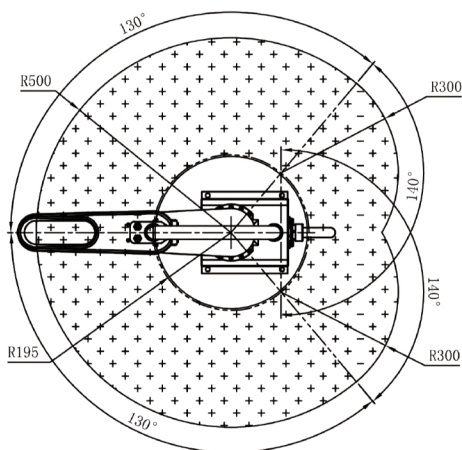
RHR 5216

Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±130°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±140°
J3	Curso	160mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1		750W
	J2		400W
	J3		100W
	J4		400W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6414.1mm/s
	J3		952.40mm/s
	J4		20000°/s
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2		±0.02mm
	J3		±0.02mm
	J4		/
Força Máxima de Pressão do Eixo J3			140N
IO do Usuário			Conector D-sub de 26 pinos, 7 vias DO, 6 vias DI
Configuração da Mangueira de Ar			2-Φ6mm
Método de Instalação			Bancada
Peso			24kg

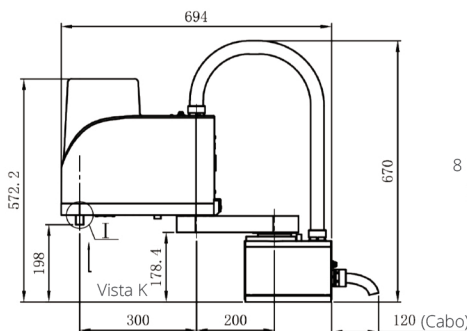


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.39s	500	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

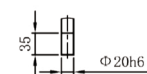
RHR 5216 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



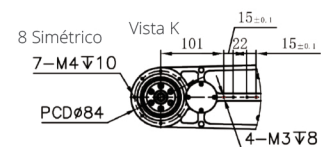
Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robô. O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 150mm para baixo. Curso Total: 160mm



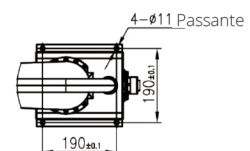
I
1 : 5



Detalhes dos Furos de Fixação



Detalhes dos Furos de Montagem da Ferramenta



Detalhes dos Furos de Montagem da Base

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta