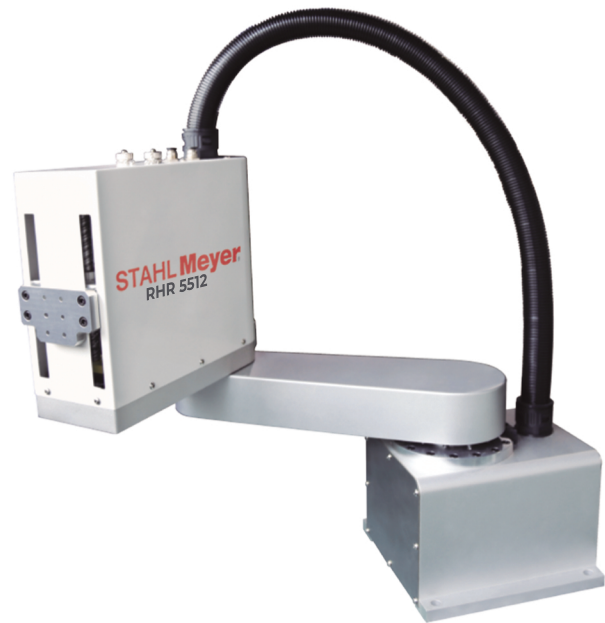


Série RHR - Robô Scara



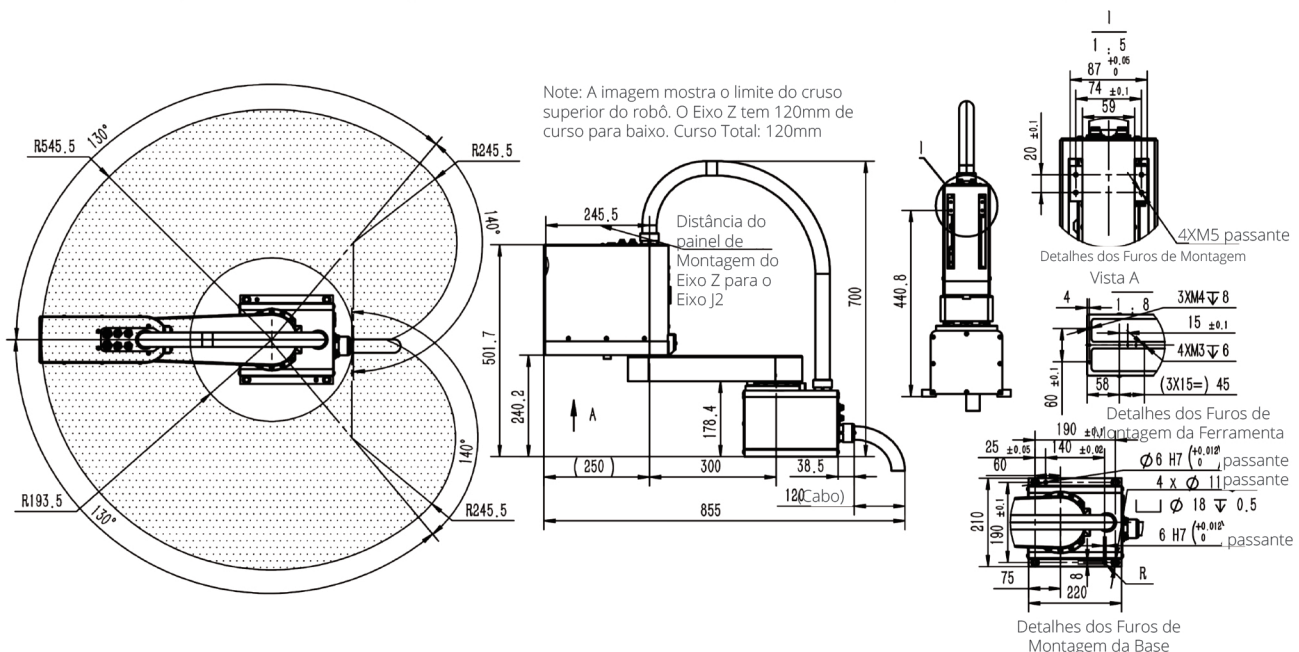
RHR 5512

| Família | | Scara | |
|----------------------------------------|-------------------|--------------------------------------------------|-------|
| Número de Eixos | | 3 | |
| Especificações dos Eixos | Eixo X | Comprimento do Braço | 300mm |
| | | Alcance de Rotação | ±130° |
| | Eixo Y | Comprimento do Braço | 250mm |
| | | Alcance de Rotação | ±140° |
| | Eixo Z | Curso | 120mm |
| | Potência do Motor | J1 | 750W |
| J2 | | 400W | |
| J3 | | 200W | |
| J4 | | / | |
| Velocidade Máxima | União de J1 e J2 | 6217.7mm/s | |
| | J3 | 1333.3mm/s | |
| | J4 | / | |
| Repetibilidade de Posicionamento | União de J1 e J2 | ±0.025mm | |
| | J3 | ±0.025mm | |
| | J4 | / | |
| Força Máxima de Pressão do Eixo J3 | | 250N | |
| Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida | Nominal | / | |
| | Máximo | / | |
| IO do Usuário | | Conector D-sub de 26 pinos, 7 vias DO, 6 vias DI | |
| Configuração da Mangueira de Ar | | 4-Ø6mm | |
| Método de Instalação | | Bancada | |
| Peso | | 20kg | |



| | | | |
|-----------------------|---------------------------|------------------------|--------------------------------|
| Tempo de ciclo padrão | Comprimento do Braço (mm) | Carga Nominal / Máxima | Sistema de Controle Adaptativo |
| 0.39s | 550 | 5kg / 10kg | PC / IHM ou QC410 |

■ RHR 5512 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta