

**STAHL
Meyer**



ROBÔS SCARA



contato@stahlmeyer.com.br

stahlmeyer.com.br

+55 (19) 99840-7523

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 4215B



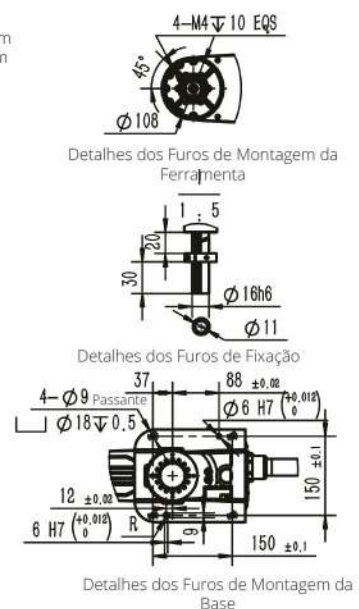
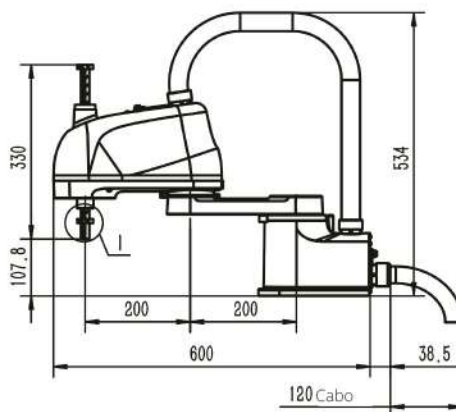
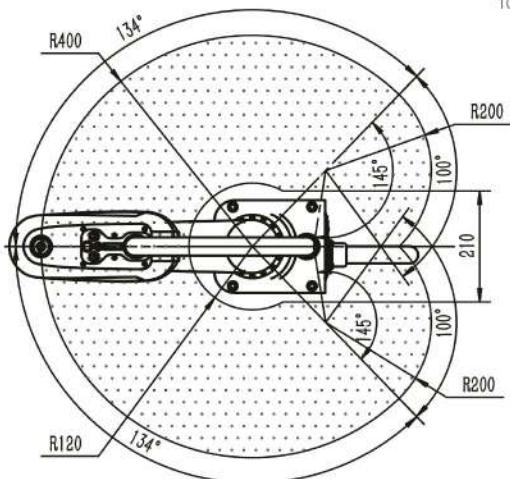
Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±134°
	J2	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±145°
J3	Curso	150mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1		400W
	J2		200W
	J3		100W
	J4		100W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6283mm/s
	J3		952mm/s
	J4		1469°/s
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2		±0.01mm
	J3		±0.01mm
	J4		±0.005°
Força Máxima de Pressão do Eixo J3			140N
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal		0.009Kg ^m ²
	Máximo		0.067Kg ^m ²
IO do Usuário			Conector DB 26, 7 vias DO, 6 vias DI
Configuração da Mangueira de Ar			2-Φ6mm 1-Φ4mm
Método de Instalação			Bancada
Peso			13.1kg



Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.35s	400	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

RHMB 4215B 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 140mm para baixo. Curso Total: 150mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 5215B

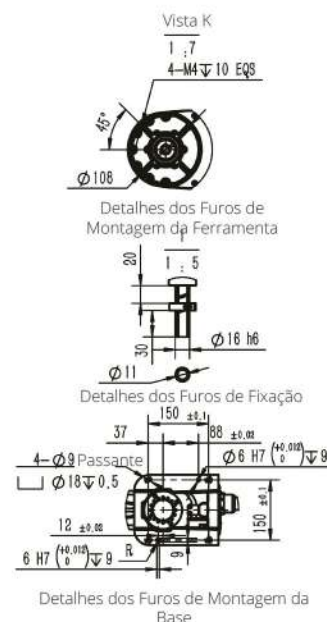
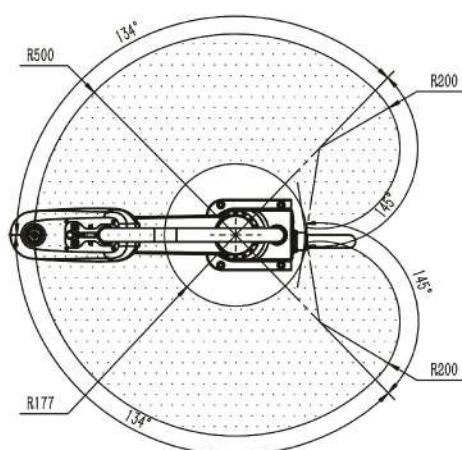


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±134°
	J2	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±145°
J3	Curso	150mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1	400W	
	J2	200W	
	J3	100W	
	J4	100W	
Velocidade Máxima	União de J1 e J2	7330mm/s	
	J3	952mm/s	
	J4	1469°/s	
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2	±0.01mm	
	J3	±0.01mm	
	J4	±0.005°	
Força Máxima de Pressão do Eixo J3		140N	
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal	0.009Kgm ²	
	Máximo	0.067Kgm ²	
IO do Usuário		Conector DB 26 , 7 Vias DO, 6 Vias DI	
Configuração da Mangueira de Ar		2-Φ6mm 1-Φ4mm	
Método de Instalação		Bancada	
Peso		13.5kg	



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

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



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 5520B

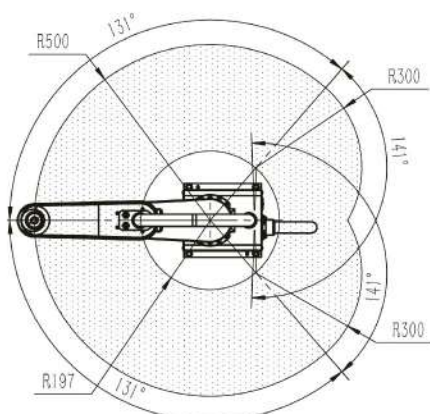


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±131°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±141°
J3	Curso	200mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1	750W	
	J2	400W	
	J3	200W	
	J4	200W	
Velocidade Máxima	União de J1 e J2	6447.5mm/s	
	J3	1111.1mm/s	
	J4	1500°/s	
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2	±0.015mm	
	J3	±0.01mm	
	J4	±0.005°	
Força Máxima de Pressão do Eixo J3		240N	
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal	0.05Kgm ²	
	Máximo	0.2Kgm ²	
IO do Usuário		Conector DB 26, 7 Vias DO, 6 Vias DI	
Configuração da Mangueira de Ar		2-Φ6mm	
Método de Instalação		Bancada	
Peso		23.5kg	

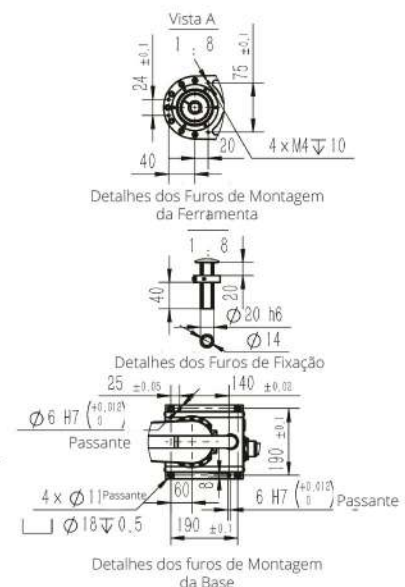
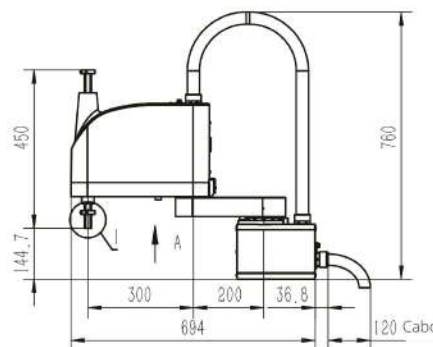


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.38s	500	5kg / 10kg	PC / IHM ou QC410

RHMB 5520B 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



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara



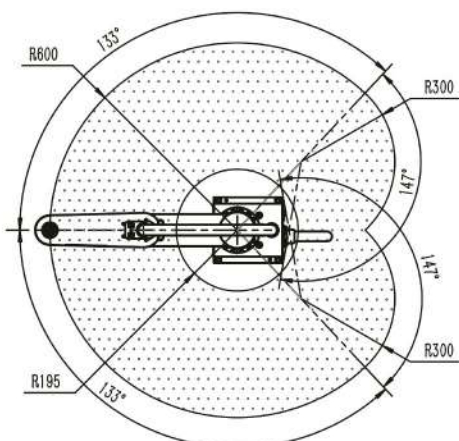
RHMB 6215B

Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±133°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±147°
J3	Curso	150mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1	750W	
	J2	400W	
	J3	100W	
	J4	100W	
Velocidade Máxima	União de J1 e J2	7068.6mm/s	
	J3	952.4mm/s	
	J4	1666.7°/s	
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2	±0.015mm	
	J3	±0.015mm	
	J4	±0.005°	
Força Máxima de Pressão do Eixo J3		140N	
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal	0.005Kgm ²	
	Máximo	0.035Kgm ²	
IO do Usuário		Conector DB 26, 7 Vias DO, 6 Vias DI	
Configuração da Mangueira de Ar		2-Φ6mm	
Método de Instalação		Bancada	
Peso		20kg	

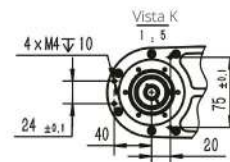
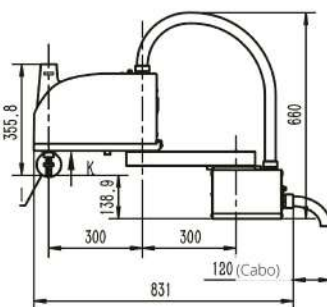


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.35s	600	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

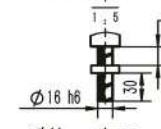
■ RHMB 6215B Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



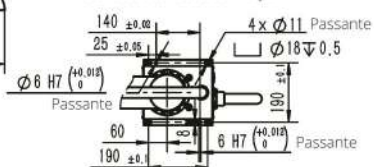
Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robô. O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 140mm para baixo. Curso Total 150mm



Detalhes dos Furos de Montagem da Ferramenta



Detalhes dos Furos de Fixação



Detalhes dos Furos de Montagem da Base

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 6520

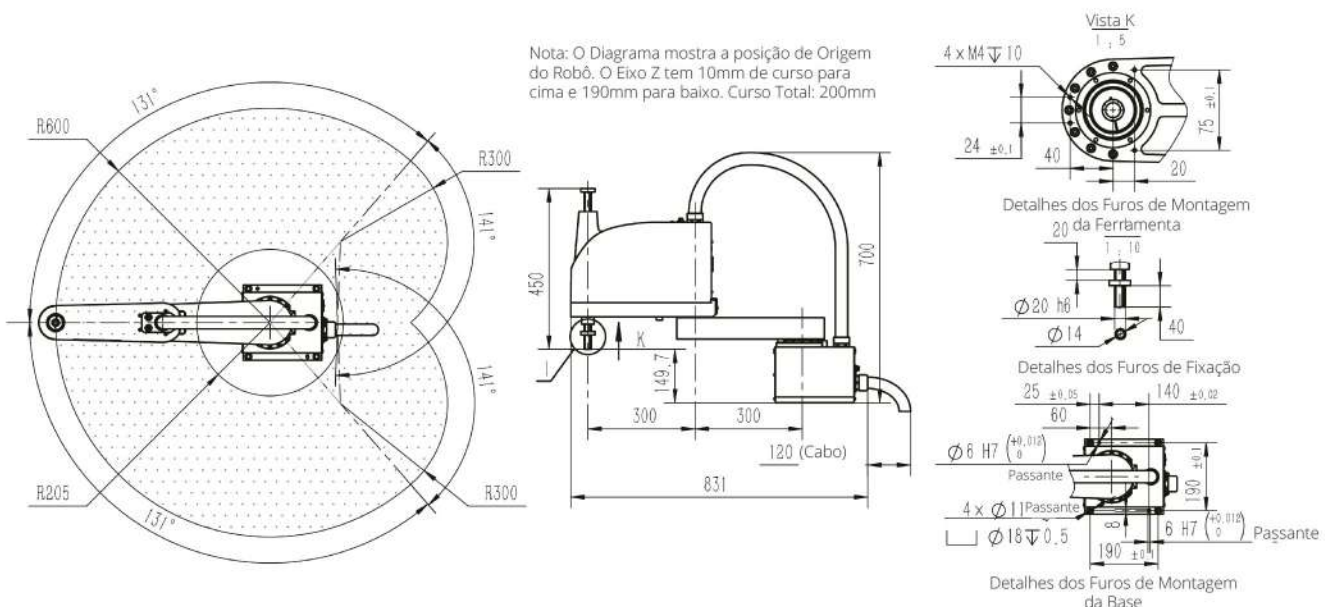


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±131°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±141°
J3	Curso	200mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1	750W	
	J2	400W	
	J3	200W	
	J4	200W	
Velocidade Máxima	União de J1 e J2	7068.6mm/s	
	J3	1111.1mm/s	
	J4	1500°/s	
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2	±0.015mm	
	J3	±0.01mm	
	J4	±0.005°	
Força Máxima de Pressão do Eixo J3		240N	
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal	0.05Kgm ²	
	Máximo	0.2Kgm ²	
IO do Usuário		Conector DB 26, 7 Vias DO, 6 Vias DI	
Configuração da Mangueira de Ar		2-Ø6mm	
Método de Instalação		Bancada	
Peso		24.3kg	



Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.39s	600	5kg / 10kg	PC / IHM ou QC410

■ RHMB 6520 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara



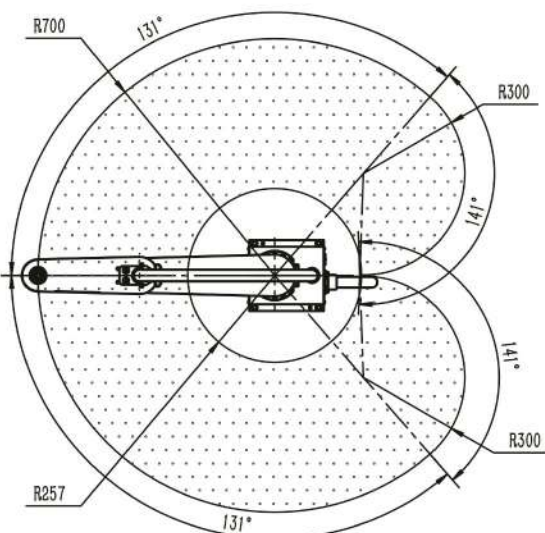
RHMB 7225

Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±131°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±141°
J3	Curso	250mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1		750W
	J2		200W
	J3		100W
	J4		100W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		7723.1mm/s
	J3		1212.1mm/s
	J4		1666.7°/s
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2		±0.015mm
	J3		±0.015mm
	J4		±0.005°
Força Máxima de Pressão do Eixo J3			110N
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal		0.005Kgm²
	Máximo		0.035Kgm²
IO do Usuário			conector DB 26, 7 Vias DO, 6 Vias DI
Configuração da Mangueira de Ar			2-Φ6mm
Método de Instalação			Bancada
Peso			20.7kg

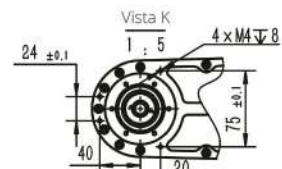
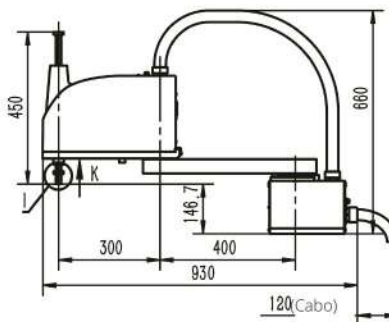


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.4s	700	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

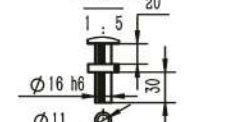
RHMB 7225 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



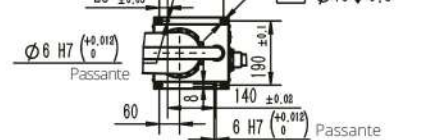
Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robo. O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 240mm para baixo. Curso Total: 250mm



Detalhes dos Furos de MONTAGEM da Ferramenta



Detalhes dos Furos de Fixação



Detalhes dos Furos de Montagem da Base

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 7520

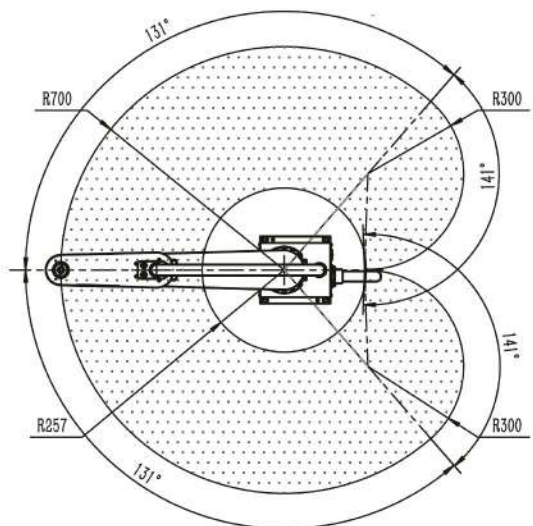


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±131°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±141°
J3	Curso	200mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1		750W
	J2		400W
	J3		200W
	J4		200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6806.8mm/s
	J3		1111.1mm/s
	J4		1500/s°
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2		±0.015mm
	J3		±0.01mm
	J4		±0.005°
Força Máxima de Pressão do Eixo J3			240N
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal		0.05Kgm²
	Máximo		0.2Kgm²
IO do Usuário		conector DB 26, 7 Vias DO, 6 Vias DI	
Configuração da Mangueira de Ar		2-Φ6mm	
Método de Instalação		Bancada	
Peso		25kg	

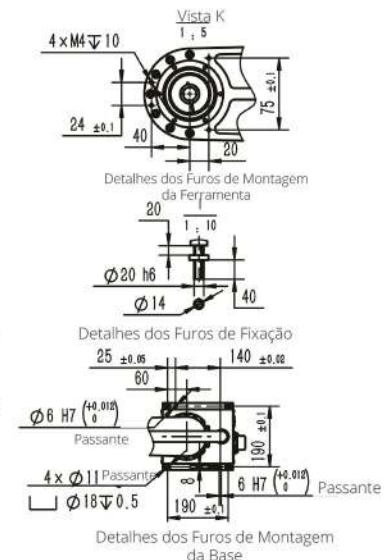
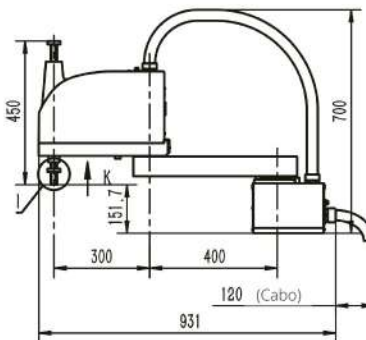


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.41s	700	5kg / 10kg	PC / IHM ou QC410

RHMB 7520 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



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 61030B



Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±132°
	J2	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±152°
J3	Curso	300mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1		1000W
	J2		400W
	J3		400W
	J4		200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		7800mm/s
	J3		1200mm/s
	J4		1300°/s
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2		±0.02mm
	J3		±0.01mm
	J4		±0.01°
Força Máxima de Pressão do Eixo J3			510N
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal		0.1Kg ^{m2}
	Máximo		0.9Kg ^{m2}
IO do Usuário			Conector DB 26, 6 Vias DO, 6 Vias DI
Configuração da Mangueira de Ar			3-Φ6mm
Método de Instalação			Bancada
Peso			43.1kg

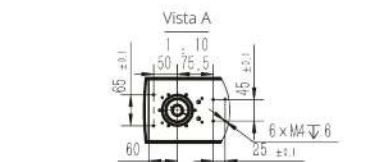
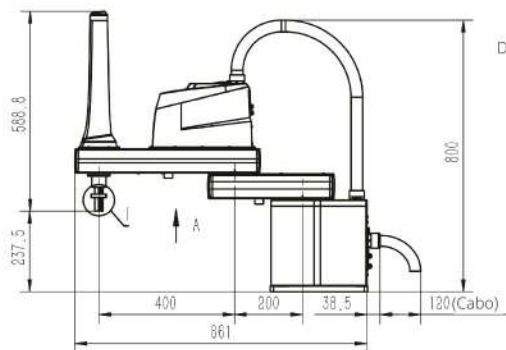
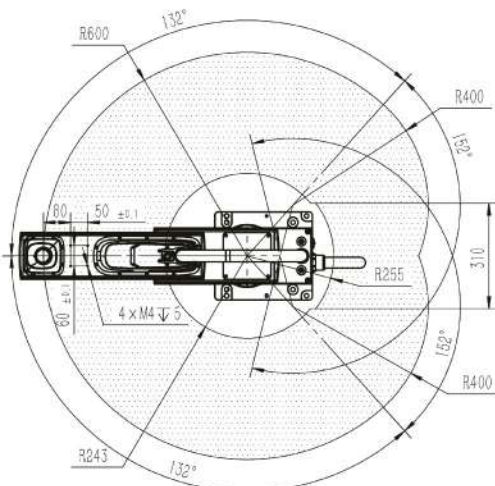


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.36s	600	10kg / 20kg	PC / IHM ou QC410

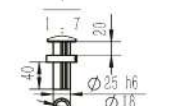
Nota: Eixo Z opcional curso de 450mm e interface de comunicação opcional.

RHMB 61030B Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)

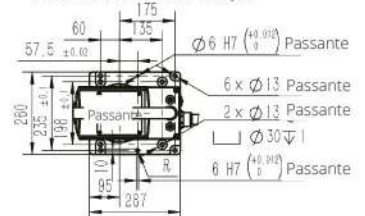
Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robô. O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 290mm para baixo. Curso Total: 290mm



Detalhes dos Furos de Montagem da Ferramenta



Detalhes dos Furos de Fixação



Detalhes dos Furos de Montagem da Base

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 81030B



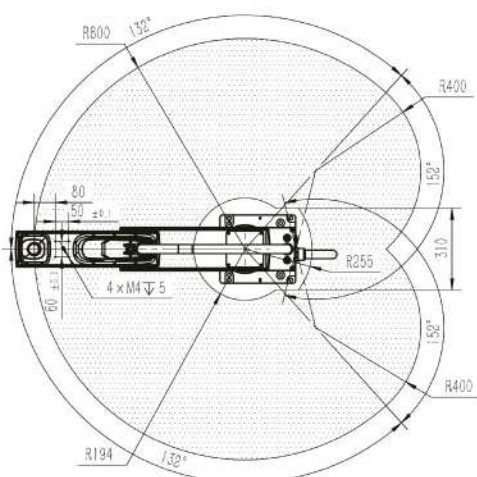
Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±132°
	J2	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±152°
J3	Curso	300mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1		1000W
	J2		400W
	J3		400W
	J4		200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		8100mm/s
	J3		1200mm/s
	J4		1300°/s
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2		±0.02mm
	J3		±0.01mm
	J4		±0.01°
Força Máxima de Pressão do Eixo J3			510N
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal		0.1Kgm ²
	Máximo		0.9Kgm ²
IO do Usuário			conector DB 26, 6 Vias DO, 6 Vias DI
Configuração da Mangueira de Ar			3-Φ6mm
Método de Instalação			Bancada
Peso			44.3kg



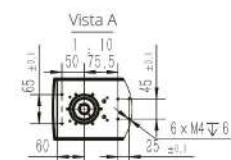
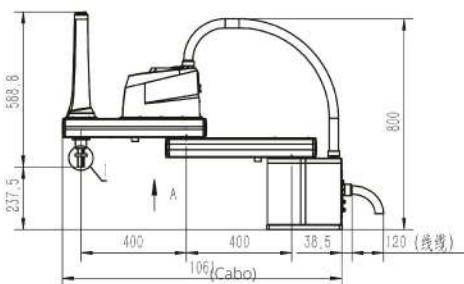
Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.45s	800	10kg / 20kg	PC / IHM ou QC410

Nota: Eixo Z opcional curso de 450mm e interface de comunicação opcional.

■ RHMB 81030B 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 290mm para baixo.
Curso Total: 300mm



Detalhes dos Furos de Montagem da Ferramenta



Detalhes dos Furos de Montagem da Base

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara



RHMB 101030B

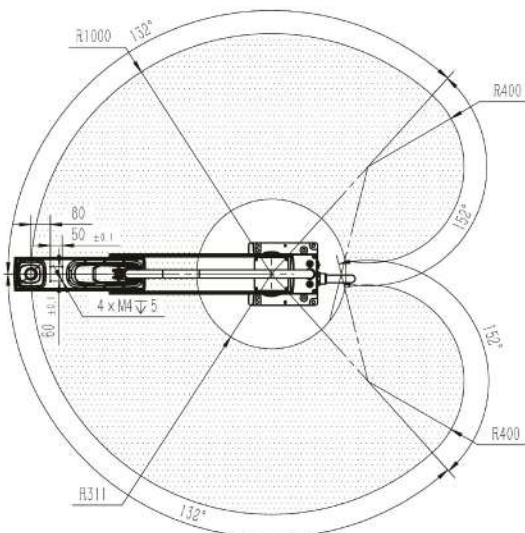
Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	600mm
		Alcance de Rotação	±132°
	J2	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±152°
J3	Curso	300mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1	1000W	
	J2	400W	
	J3	400W	
	J4	200W	
Velocidade Máxima	União de J1 e J2	8300mm/s	
	J3	1200mm/s	
	J4	1300°/s	
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2	±0.02mm	
	J3	±0.01mm	
	J4	±0.01°	
Força Máxima de Pressão do Eixo J3		510N	
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal	0.1Kgm ²	
	Máximo	0.9Kgm ²	
IO do Usuário		conector DB 26 , 6 Vias DO, 6 Vias DI	
Configuração da Mangueira de Ar		3-Φ6mm	
Método de Instalação		Bancada	
Peso		48.1kg	



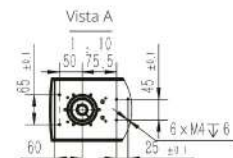
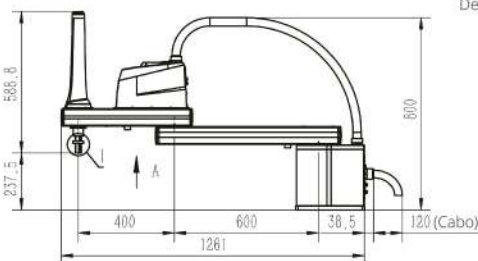
Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.40s	1000	10kg / 20kg	PC / IHM ou QC410

Nota: Eixo Z opcional curso de 450mm e interface de comunicação opcional.

■ RHMB 101030B Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



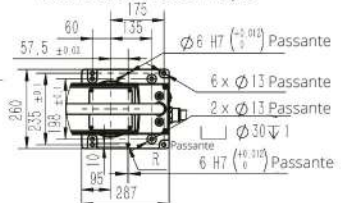
Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robô. O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 290mm para baixo. Curso Total: 300mm



Detalhes dos Furos de Montagem da Ferramenta



Detalhes dos Furos de Fixação



Detalhes dos Furos de Montagem da Base

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 121030B



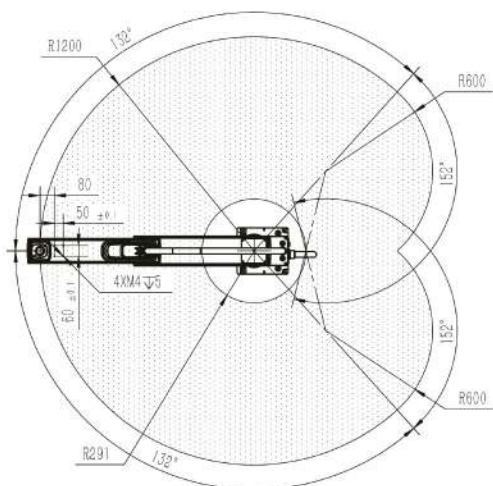
Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	600mm
		Alcance de Rotação	±132°
	J2	Comprimento do Braço	600mm
		Alcance de Rotação	±152°
J3	Curso	300mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1	1000W	
	J2	750W	
	J3	400W	
	J4	200W	
Velocidade Máxima	União de J1 e J2	10900mm/s	
	J3	1200mm/s	
	J4	1300°/s	
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2	±0.02mm	
	J3	±0.01mm	
	J4	±0.01°	
Força Máxima de Pressão do Eixo J3		510N	
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal	0.1Kg ^{m2}	
	Máximo	0.9Kg ^{m2}	
IO do Usuário		conector DB 26, 6 Vias DO, 6 Vias DI	
Configuração da Mangueira de Ar		3-Ø6mm	
Método de Instalação		Bancada	
Peso		52kg	



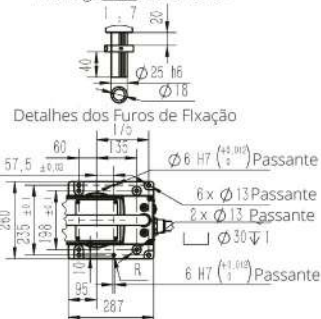
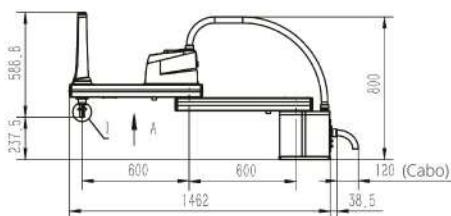
Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.57s	1200	10kg / 20kg	PC / IHM ou QC410

Nota: Eixo Z opcional curso de 450mm e interface de comunicação opcional.

■ RHMB 121030B 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 290mm para Baixo. Curso Total: 300mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMBP - Robô Scara

RHMBP 122040

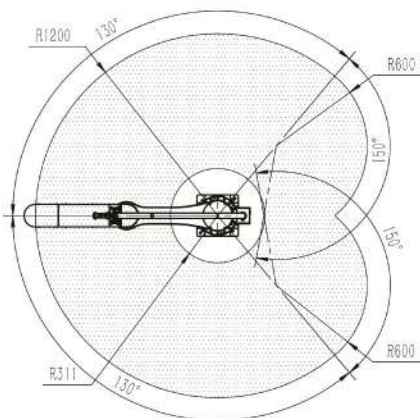


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	600mm
		Alcance de Rotação	±130°
	J2	Comprimento do Braço	600mm
		Alcance de Rotação	±150°
J3	Curso	400mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1	1500W	
	J2	750W	
	J3	750W	
	J4	400W	
Velocidade Máxima	União de J1 e J2	7400mm/s	
	J3	833.3mm/s	
	J4	600°/s	
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2	±0.03mm	
	J3	±0.02mm	
	J4	±0.005°	
Força Máxima de Pressão do Eixo J3		/	
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal	1Kgm²	
	Máximo	2.4Kgm²	
IO do Usuário		Conector DB 26 (Interface IO estendida)	
Configuração da Mangueira de Ar		3-Φ6mm	
Método de Instalação		Suspensão	
Peso		130kg	

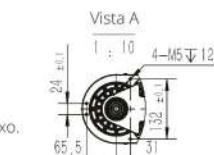
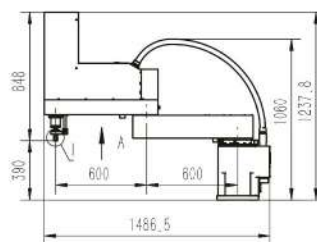


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
1s	1200	20kg / 50kg	PC / IHM ou QC410

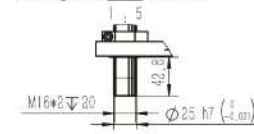
■ RHMB 122040 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



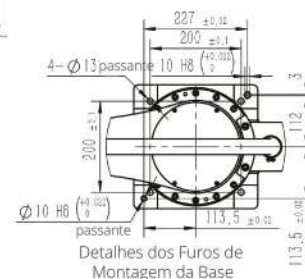
Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robô.
O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 390mm para baixo.
Curso Total: 400mm



Detalhes dos Furos de Montagem da Ferramenta



Detalhes dos Furos de Fixação



Detalhes dos Furos de Montagem da Base

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara



RHMB 4215AV

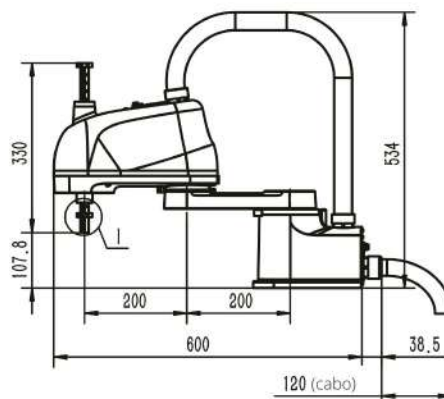
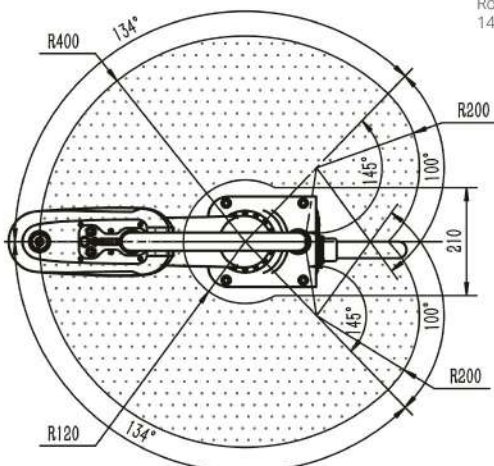
Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±136°
	J2	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±145°
J3	Curso	150mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1	400W	
	J2	200W	
	J3	100W	
	J4	100W	
Velocidade Máxima	União de J1 e J2	6283.2mm/s	
	J3	1246.1mm/s	
	J4	1468.3°/s	
Repetibilidade de Posicionamento	União de J1 e J2	±0.01mm	
	J3	±0.01mm	
	J4	±0.005°	
Força Máxima de Pressão do Eixo J3		140N	
Torque de Inércia do Eixo J4 Permitida	Nominal	0.009Kgm ²	
	Máximo	0.067Kgm ²	
IO do Usuário		conector DB 26, 7 Vias DO, 6 Vias DI	
Configuração da Mangueira de Ar		2-Φ6mm 1-Φ4mm	
Método de Instalação		Suspensão	
Peso		13.35kg	



Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.35s	400	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

RHMB 4215AV 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 140mm para baixo. Curso Total: 150mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMT - Robô Scara

RHMT 5215

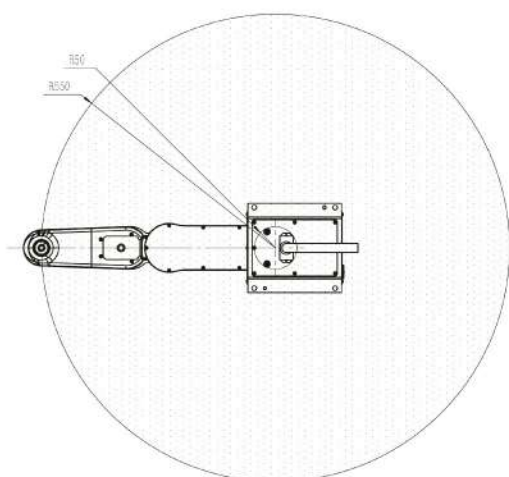


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	250mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±360°
J3	Curso	150mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1	750W	
	J2	200W	
	J3	100W	
	J4	100W	
Velocidade Máxima	União de J1 e J2	6942.4mm/s	
	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	0.005Kgm ²	
	Máximo	0.035Kgm 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	

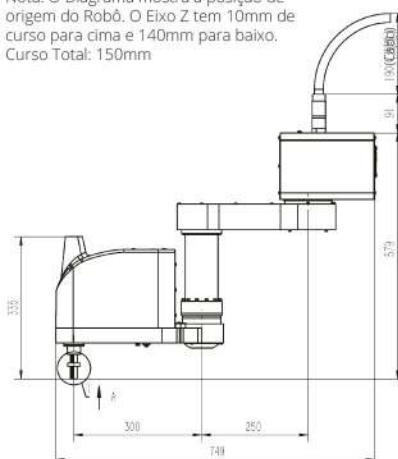


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.42s	550	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

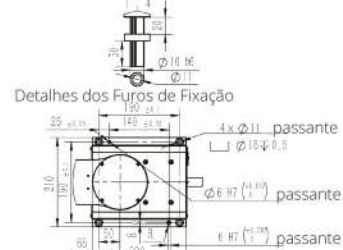
■ RHMT 5215 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robô. O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 140mm para baixo. Curso Total: 150mm



Detalhes dos Furos de Montagem da Ferramenta



Detalhes dos Furos de Fixação

Detalhes dos Furos de Montagem da Base

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMT - Robô Scara

RHMT 6115

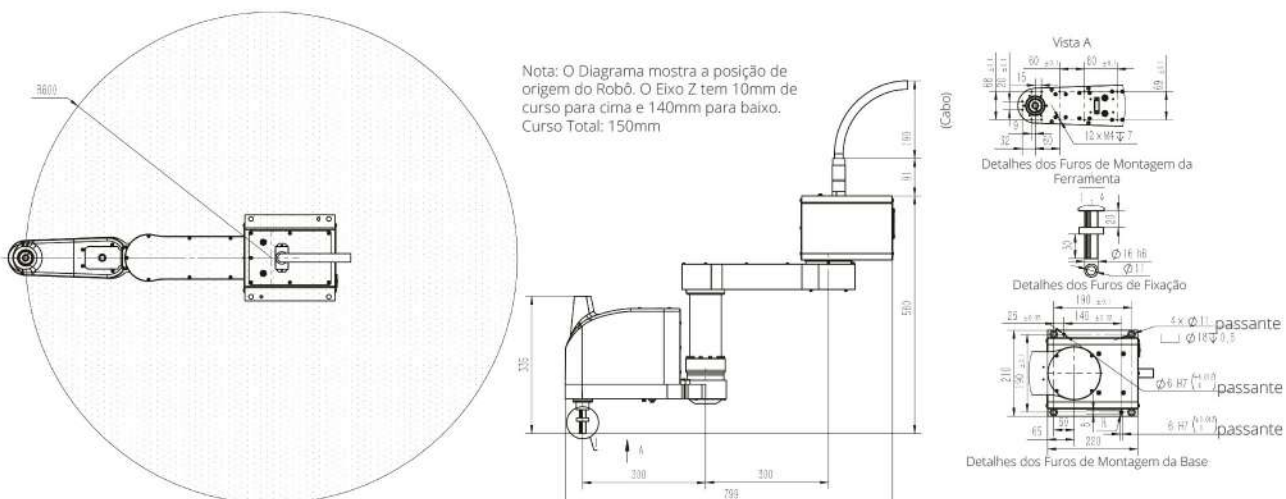


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±360°
J3	Curso	150mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1	750W	
	J2	200W	
	J3	100W	
	J4	100W	
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		7395.3mm/s
	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		0.005Kg ^{m2}
	Máximo		0.035Kg ^{m2}
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

Série RHMT - Robô Scara

RHMT 8320



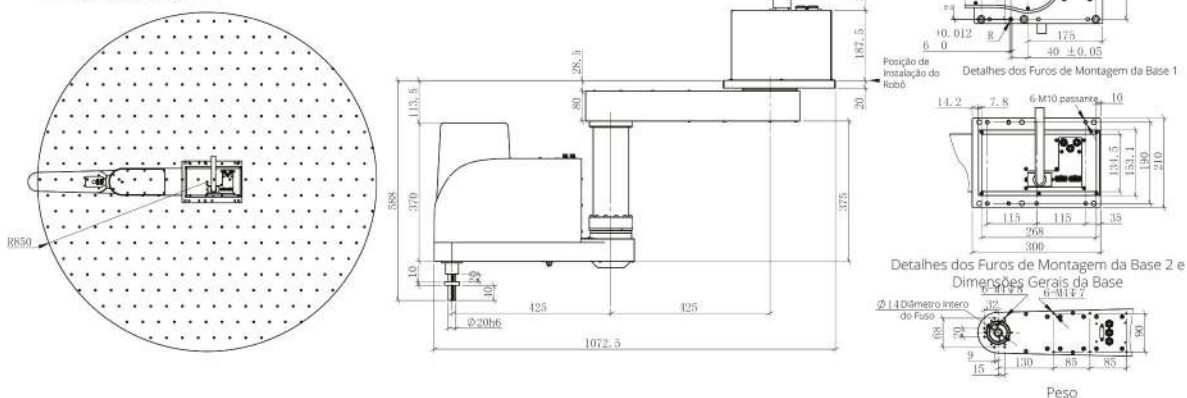
Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	425mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J2	Comprimento do Braço	425mm
		Alcance de Rotação	±360°
J3	Curso	200mm	
J4	Alcance de Rotação	±360°	
Potência do Motor	J1		750W
	J2		400W
	J3		200W
	J4		200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6606.2mm/s
	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		0.05Kgm ²
	Máximo		0.2Kgm ²
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



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHR - Robô Scara



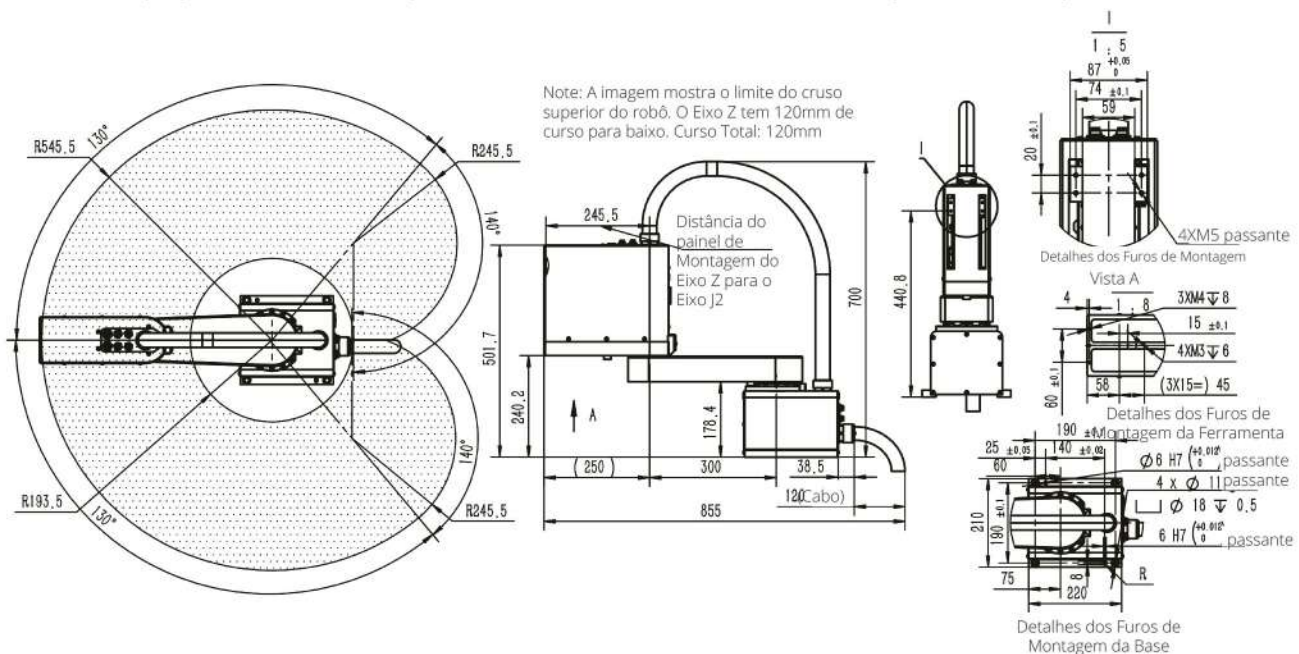
RHR 5512

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

Série RHR - Robô Scara



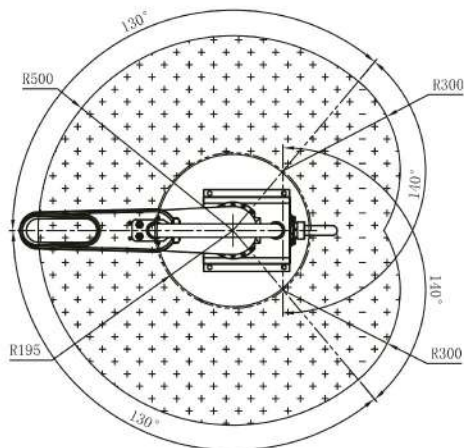
RHR 5216

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	6414.1 mm/s	
	J3	952.40 mm/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	

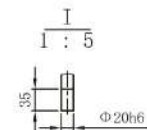
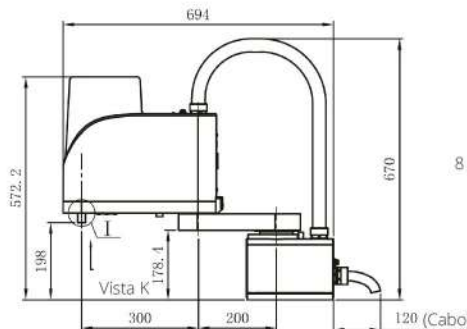


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.39s	500	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

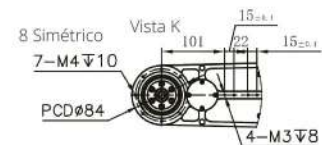
RHR 5216 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



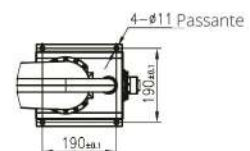
Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robô. O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 150mm para baixo. Curso Total: 160mm



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