

ROBÔS
STAHL MEYER
CATÁLOGO GERAL

contato@stahlmeyer.com.br

stahlmeyer.com.br

+55 (19) 99840-7523



ROBÔS UNIVERSAIS

contato@stahlmeyer.com.br

stahlmeyer.com.br

+55 (19) 99840-7523

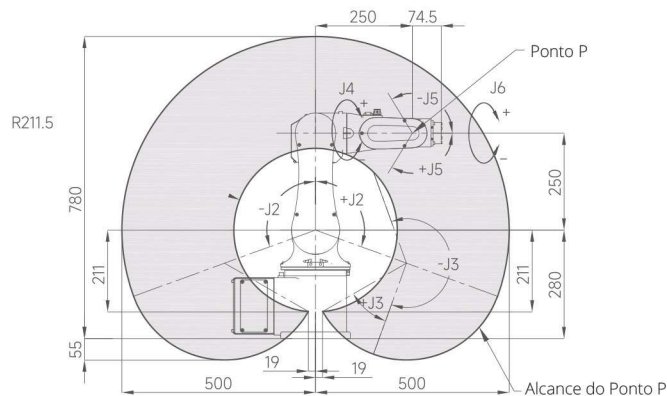
Série BRMB - Robô Universal

BRMB 3/500

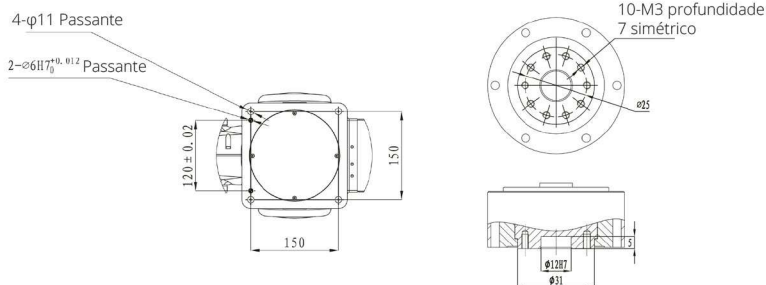
Modelo		BRMB 3/500
Família		Universal
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		500mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.02mm
Carga Máxima		3kg
Peso		28kg
Classificação IP		IP65 (IP67 para Pulso)
Velocidade Máxima de Operação	J1	370°/s
	J2	370°/s
	J3	430°/s
	J4	300°/s
	J5	460°/s
	J6	600°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±170°
	J2	+110°
	J3	+40~-220°
	J4	±185°
	J5	±125°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	4.41 N·m
	J5	4.41 N·m
	J6	2.94 N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	0.15 kgm²
	J5	0.15 kgm²
	J6	0.1 kgm²
Configuração da Mangueira de Ar		4-Φ4mm
Conexão Elétrica Integrada		10 Vias
Método de Instalação		Montado no Chão, na Parede e/ou Pendurado
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH). Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s²)
Nível de Ruído		< 70dB(A)
Aplicação		Manipulação, Montagem, Rotulagem, Distribuição e Inspeção Visual



● Área de Trabalho: (Unidade: mm)



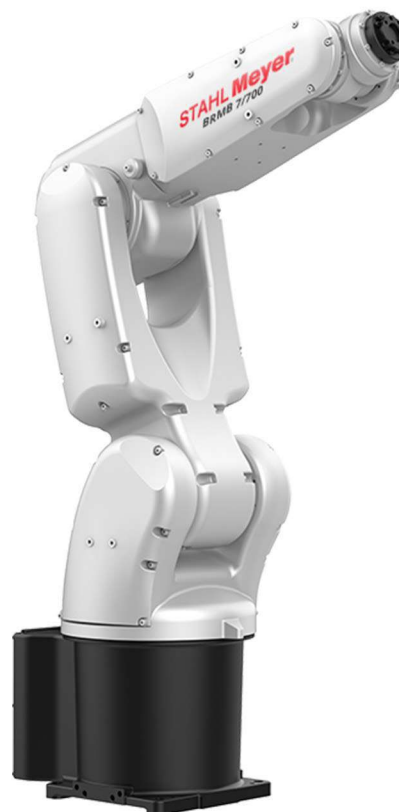
● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)



Série BRMB - Robô Universal

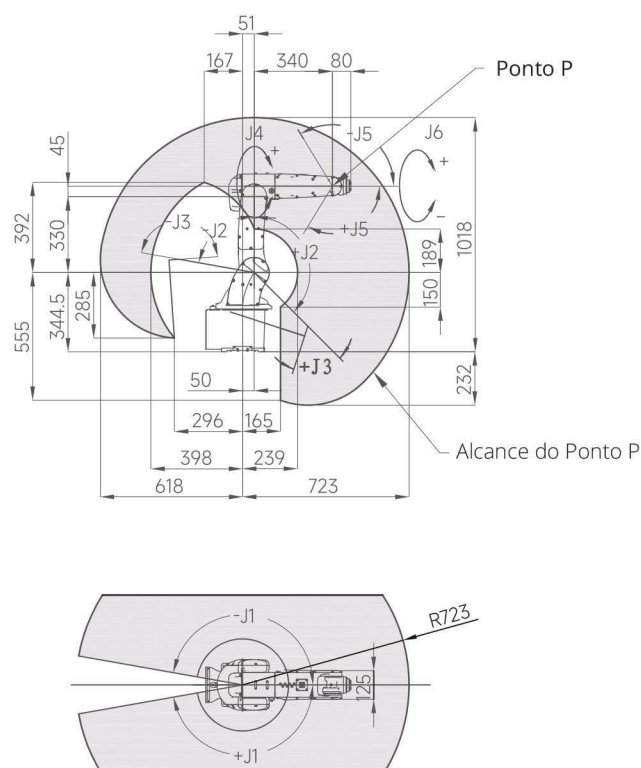
BRMB 7/700

Modelo		BRMB 7/700
Família		Universal
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		723mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.02mm
Carga Máxima		7kg
Peso		33kg
Classificação IP		IP65 (IP67 para Pulso)
Velocidade Máxima de Operação	J1	315°/s
	J2	250°/s
	J3	350°/s
	J4	450°/s
	J5	450°/s
	J6	720°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±170°
	J2	+135~-80°
	J3	+63~-194°
	J4	±190°
	J5	±125°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	16.6N·m
	J5	16.6N·m
	J6	9.4N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	0.45Kgm ²
	J5	0.45Kgm ²
	J6	0.15kgm ²
Configuração da Mangueira de Ar		4 vias - Base Ø6mm, Pulso Ø4mm
Conexão Elétrica Integrada		10 Vias (1 via com ligação ao chão)
Método de Instalação		Montado no Chão, na Parede e/ou Pendurado
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH). Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s ²)
Nível de Ruído		< 70dB(A)
Aplicação		Manipulação, Montagem, Rotulagem, Distribuição e Inspeção Visual



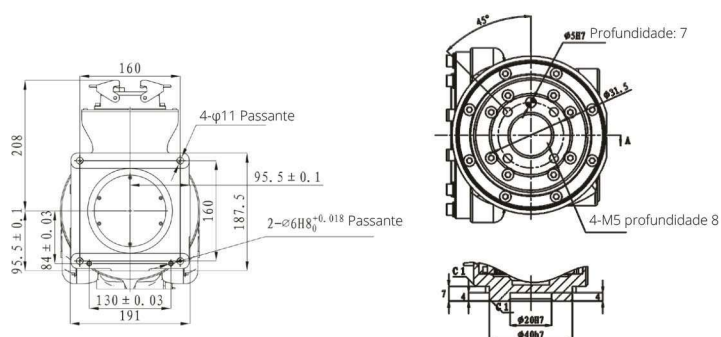
● Área de Trabalho:

(Unidade: mm)



● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso:

(Unidade: mm)



Série BRMB - Robô Universal

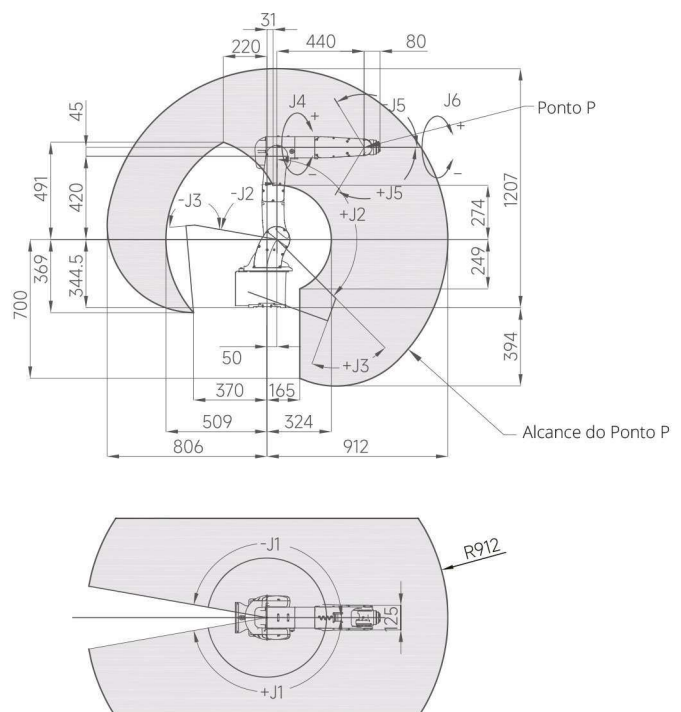
BRMB 7/900

Modelo		BRMB 7/900
Família		Universal
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		912mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.03mm
Carga Máxima		7kg
Peso		35kg
Classificação IP		IP65 (IP67 para Pulso)
Velocidade Máxima de Operação	J1	210°/s
	J2	180°/s
	J3	280°/s
	J4	450°/s
	J5	450°/s
	J6	720°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±170°
	J2	+135~-80°
	J3	+65~-195°
	J4	±190°
	J5	±125°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	16.6N·m
	J5	16.6N·m
	J6	9.4N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	0.45Kgm ²
	J5	0.45Kgm ²
	J6	0.15kgm ²
Configuração da Mangueira de Ar		4 vias - Base Φ6mm, Pulso Φ4mm
Conexão Elétrica Integrada		10 Vias (1 Via com ligação ao chão)
Método de Instalação		Montado no Chão, na Parede e/ou Pendurado
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH). Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s ²)
Nível de Ruído		< 70dB(A)
Aplicação		Manipulação, Montagem, Rotulagem, Distribuição e Inspeção Visual



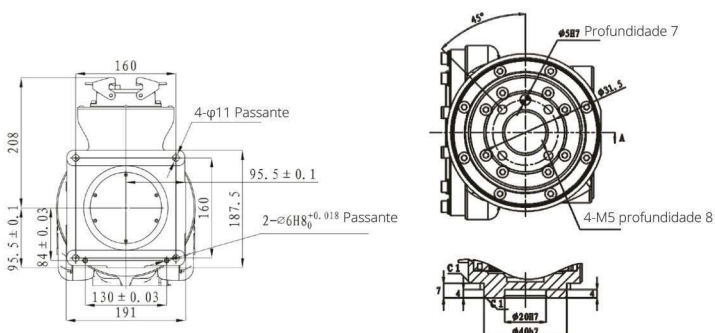
● Área de Trabalho:

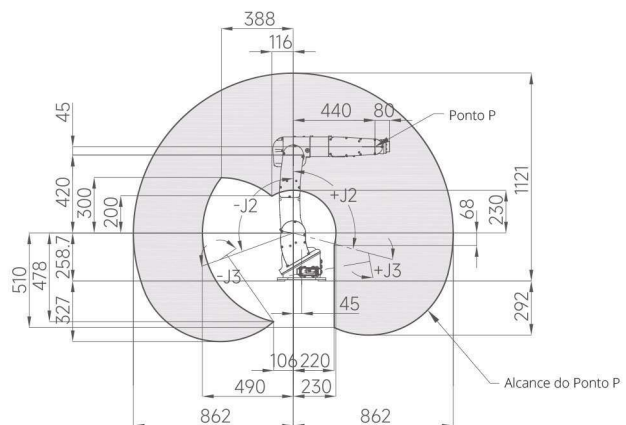
(Unidade: mm)

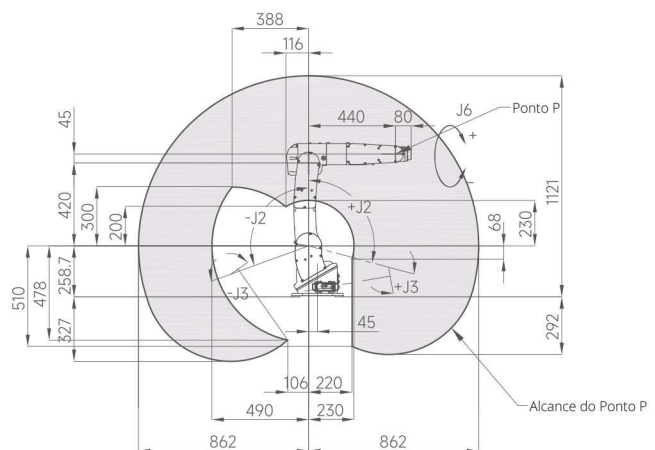


● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso:

(Unidade: mm)







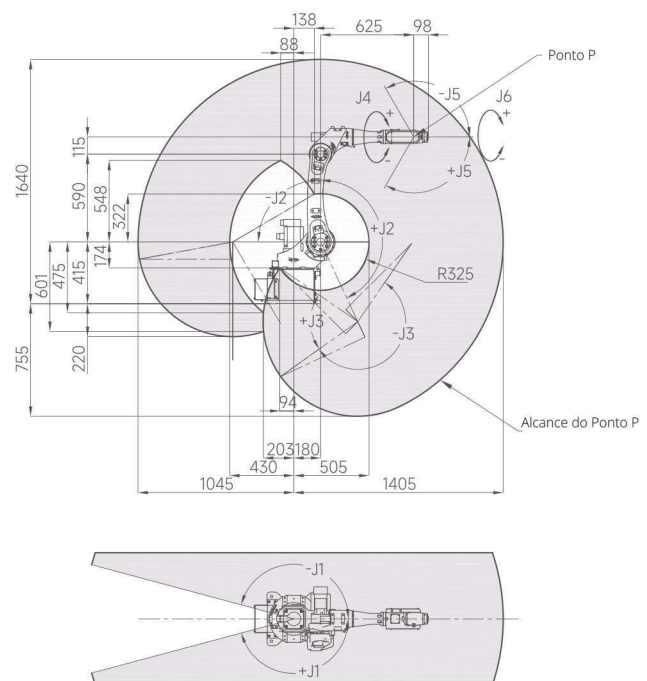
Série BRU - Robô Universal

BRU 8/1400

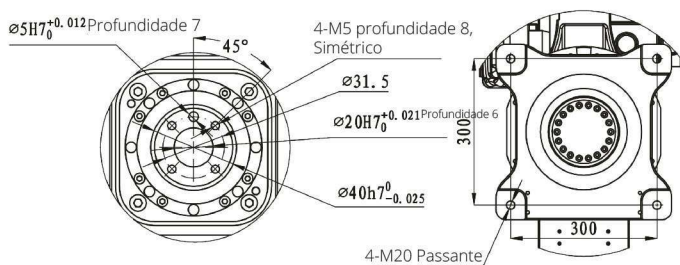
Modelo	BRU 8/1400	
Família	Universal	
Número de Eixos	6	
Motorização	AC	
Raio Máximo de Trabalho	1405mm	
Repetibilidade de Posicionamento	±0.05mm	
Carga Máxima	8kg	
Peso	143kg	
Classificação IP	IP40 / IP65 para o Pulso	
Velocidade Máxima de Operação	J1	170°/s
	J2	170°/s
	J3	160°/s
	J4	360°/s
	J5	320°/s
	J6	450°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±165°
	J2	+155~-90°
	J3	+70~-200°
	J4	±170°
	J5	±120°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	11.8N·m
	J5	9.8N·m
	J6	6.7N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	0.6Kgm²
	J5	0.25Kgm²
	J6	0.1Kgm²
Configuração da Mangueira de Ar	1-Φ8mm	
Conexão Elétrica Integrada	16 Vias	
Método de Instalação	Montado no Chão, na Parede e/ou Pendurado	
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45 °C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH). Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s²)
Nível de Ruído	≤ 80dB (A)	
Aplicação	Movimentação de Materiais e Manutenção de Máquinas	



● Área de Trabalho: (Unidade: mm)



● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)



Notas:
Furo com rosca M20 na extremidade do corpo (diâmetro pequeno: φ17,5 mm)
A base do cliente utiliza furo de rosca M16 com parafuso M16 de rosca completa

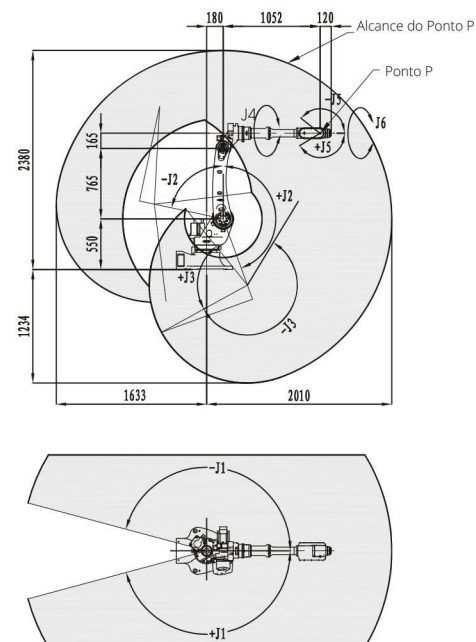
Série BRU - Robô Universal

BRU 10/2000

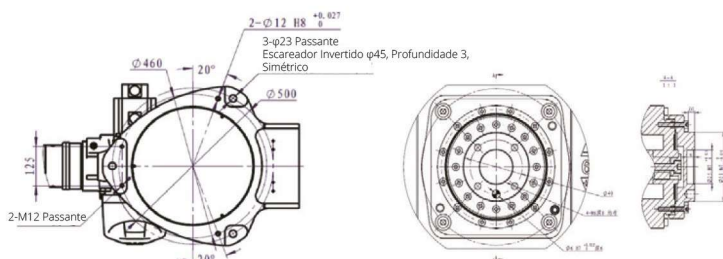
Modelo		BRU 10/2000
Família		Universal
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		2010mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.05mm
Carga Máxima		10kg
Peso		241kg
Classificação IP		IP54 / IP65 para o Pulso
Velocidade Máxima de Operação	J1	186°/s
	J2	185°/s
	J3	180°/s
	J4	360°/s
	J5	360°/s
	J6	300°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±165°
	J2	+160~-78°
	J3	+80~-190°
	J4	±185°
	J5	±120°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	20N·m
	J5	20N·m
	J6	10N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	2.8Kg·m ²
	J5	2.8Kg·m ²
	J6	2.7Kg·m ²
Configuração da Mangueira de Ar		1-Φ10mm
Conexão Elétrica Integrada		16 Vias
Método de Instalação		Montado no Chão, na Parede e/ou Pendurado
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45 °C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH). Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s ²)
Nível de Ruído		≤ 80dB (A)
Aplicação		Movimentação de Materiais, Montagem



● Área de Trabalho: (Unidade: mm)



● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)



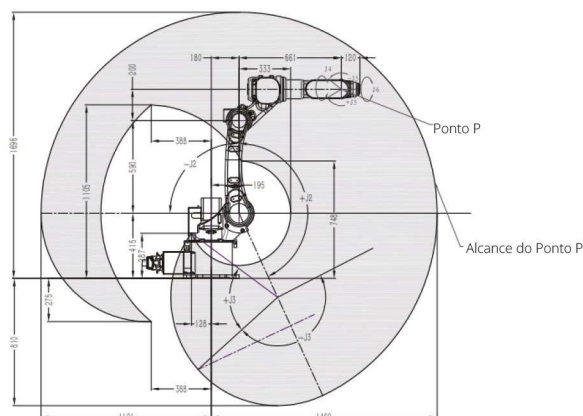
Série BRU - Robô Universal

BRU 12/1400

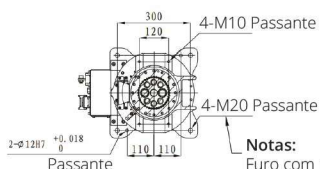
Modelo		BRU 12/1400
Família		Universal
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		1460mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.03 mm
Carga Máxima		12kg
Peso		160kg
Classificação IP		IP65 / IP67 para o Pulso
Velocidade Máxima de Operação	J1	170°/s
	J2	170°/s
	J3	200°/s
	J4	400°/s
	J5	360°/s
	J6	600°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±165°
	J2	+155~-90°
	J3	+78~-165°
	J4	±185°
	J5	±120°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	22N·m
	J5	22N·m
	J6	9.8N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	0.65 Kg·m ²
	J5	0.65 Kg·m ²
	J6	0.17 Kg·m ²
Configuração da Mangueira de Ar		1-Φ8mm
Conexão Elétrica Integrada		16 Vias
Método de Instalação		Montado no Chão, na Parede e/ou Pendurado
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45 °C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH). Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s ²)
Nível de Ruído		≤ 80dB (A)
Aplicação		Movimentação de Materiais, Montagem



● Área de Trabalho: (Unidade: mm)

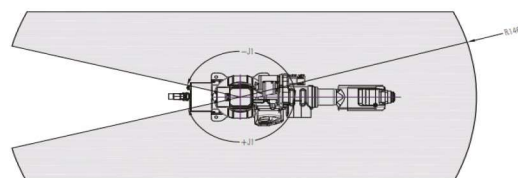
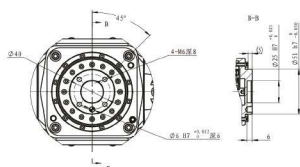


● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)



Notas:

Furo com rosca M20 na extremidade do corpo (diâmetro pequeno: φ17,5 mm)
A base do cliente utiliza furo de rosca M16 com parafuso M16 de rosca completa



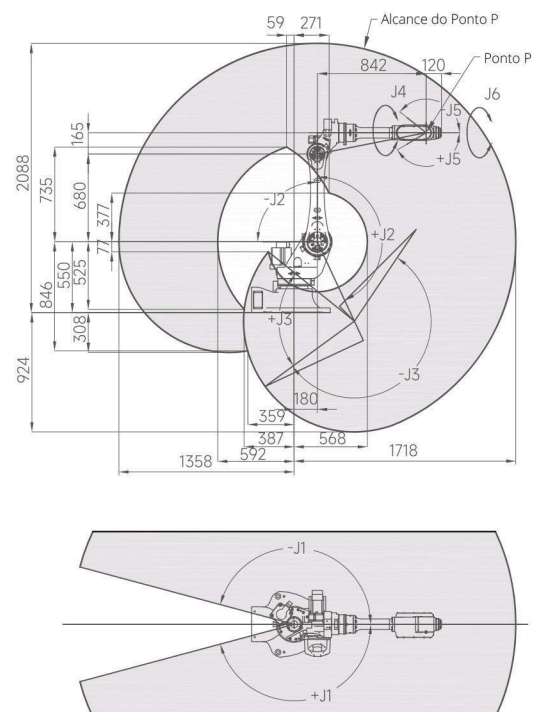
Série BRU - Robô Universal

BRU 20/1700

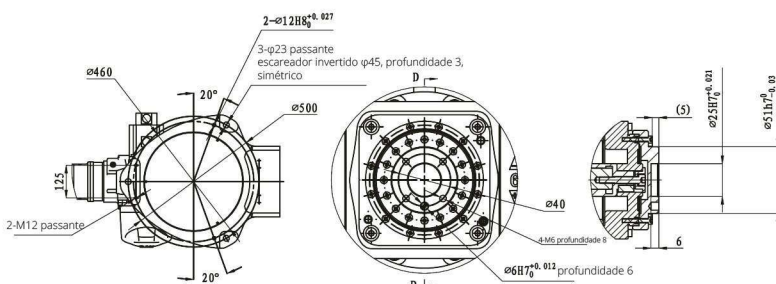
Modelo		BRU 20/1700
Família		Universal
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		1718mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.05mm
Carga Máxima		20kg
Peso		235kg
Classificação IP		IP54 / IP65 para o Pulso
Velocidade Máxima de Operação	J1	225°/s
	J2	185°/s
	J3	180°/s
	J4	400°/s
	J5	360°/s
	J6	600°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±165°
	J2	+155~-90°
	J3	+75~-200°
	J4	±185°
	J5	±120°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	50N·m
	J5	50N·m
	J6	19.6N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	1.6Kg·m²
	J5	1.6Kg·m²
	J6	0.8Kg·m²
Configuração da Mangueira de Ar		1-Φ10mm
Conexão Elétrica Integrada		19 Vias (1 Via no chão, 18 vias disponíveis)
Método de Instalação		Montado no Chão, na Parede e/ou Pendurado
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH), Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s²)
Nível de Ruído		≤ 80dB (A)
Aplicação		Movimentação de Materiais, Paletização, Alimentação de Máquinas, Corte e Conformação de Metais



● Área de Trabalho: (Unidade: mm)



● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)



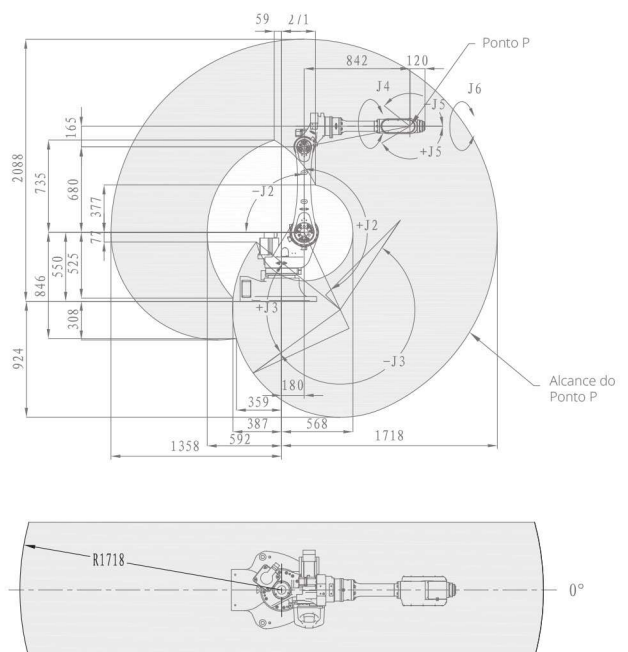
Série BRU - Robô Universal

BRU 25/1720

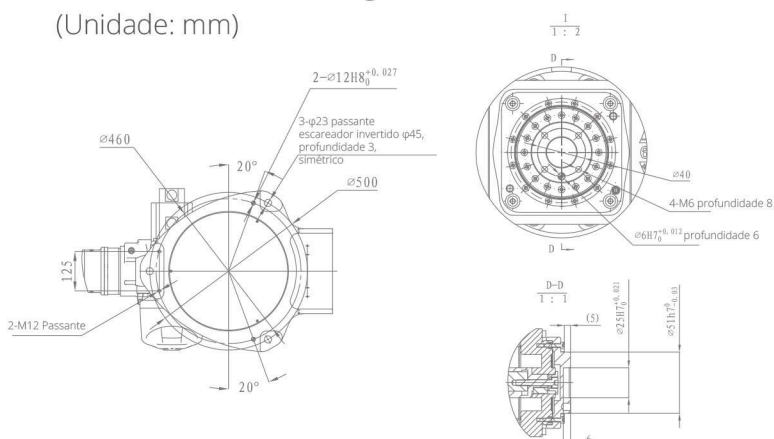
Modelo		BRU 25/1720
Família		Universal
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		1718mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.05mm
Carga Máxim		25kg
Peso		235kg
Classificação IP		IP54 / IP65 para o Pulso
Velocidade Máxima de Operação	J1	210°/s
	J2	206°/s
	J3	238°/s
	J4	460°/s
	J5	412°/s
	J6	360°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±180°
	J2	+160~-78°
	J3	+80~-190°
	J4	±185°
	J5	±120°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	50N·m
	J5	50N·m
	J6	30N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	2.5Kgm²
	J5	2.5Kgm²
	J6	1.5Kgm²
Configuração da Mangueira de Ar		1-Φ10mm
Conexão Elétrica Integrada		16 Vias
Método de Instalação		Montado no Chão, na Parede e/ou Pendurado
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH). Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5g (4.9m/s²)
Nível de Ruído		≤ 80dB (A)
Aplicação		Movimentação de Materiais, Montagem



● Área de Trabalho: (Unidade: mm)



● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)



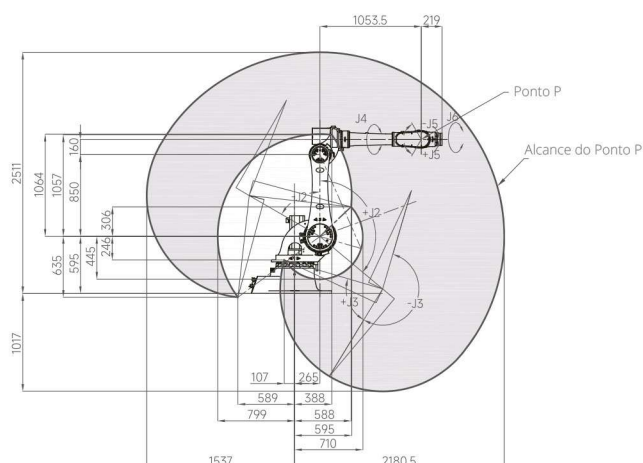
Série BRU - Robô Universal

BRU 50/2180

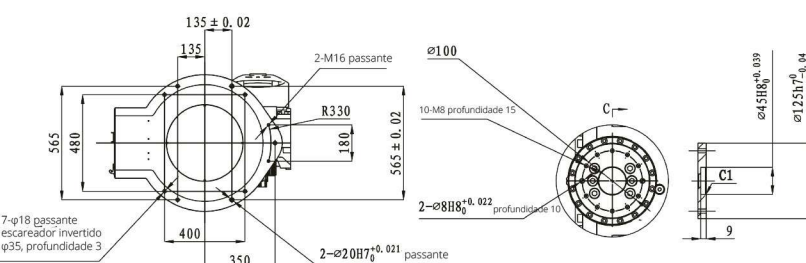
Modelo		BRU 50/2180
Família		Universal
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		2180.5mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.06mm
Carga Máxima		50kg
Peso		560kg
Classificação IP		IP54 / IP65 para o Pulso
Velocidade Máxima de Operação	J1	175°/s
	J2	170°/s
	J3	178°/s
	J4	260°/s
	J5	260°/s
	J6	350°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±160°
	J2	+130~-60°
	J3	+75~-195°
	J4	±185°
	J5	±120°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	260N·m
	J5	260N·m
	J6	147N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	28Kg·m²
	J5	28Kg·m²
	J6	11Kg·m²
Configuração da Mangueira de Ar		1-Φ12mm
Conexão Elétrica Integrada		16 Vias
Método de Instalação		Chão
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH), Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s²)
Nível de Ruído		≤ 80dB (A)
Aplicação		Movimentação de Materiais, Montagem, Laser



● Área de Trabalho: (Unidade: mm)



● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)



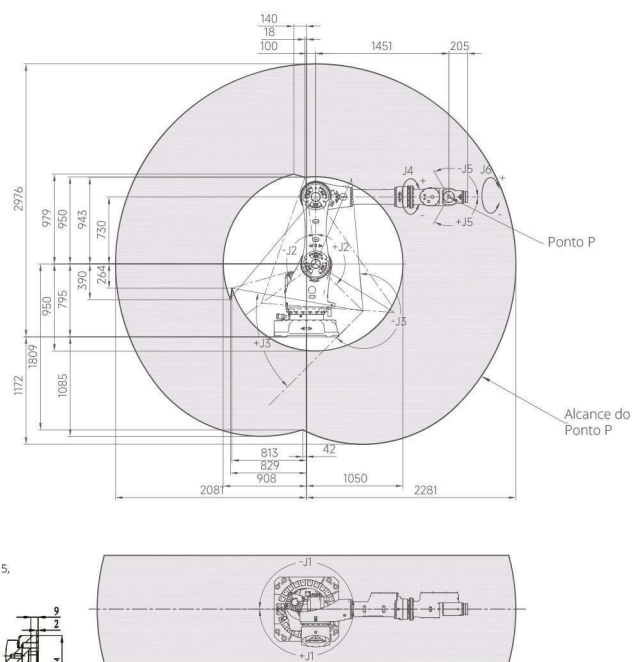
Série BRU - Robô Universal

BRU 60/2280B

Modelo		BRU 60/2280B
Família		Universal
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		2281mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.06mm
Carga Máxima		55kg
Peso		756kg
Classificação IP		IP40
Velocidade Máxima de Operação	J1	150°/s
	J2	150°/s
	J3	150°/s
	J4	215°/s
	J5	190°/s
	J6	280°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±180°
	J2	+135~-126°
	J3	+55~-230°
	J4	±180°
	J5	±120°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	229N·m
	J5	229N·m
	J6	136N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	32Kgm²
	J5	32Kgm²
	J6	28Kgm²
Configuração da Mangueira de Ar		2-Φ10mm
Conexão Elétrica Integrada		16 Vias
Método de Instalação		Chão
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH). Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s²)
Nível de Ruído		≤ 80dB (A)
Aplicação		Movimentação de Materiais, Paletização, Alimentação de Máquinas, Corte e Conformação de Metais



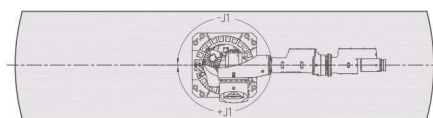
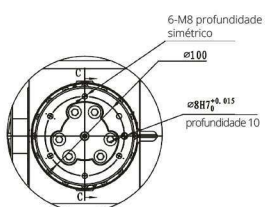
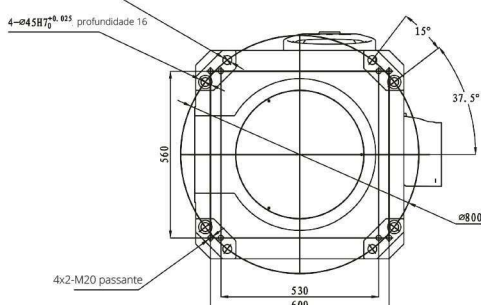
● Área de Trabalho: (Unidade: mm)

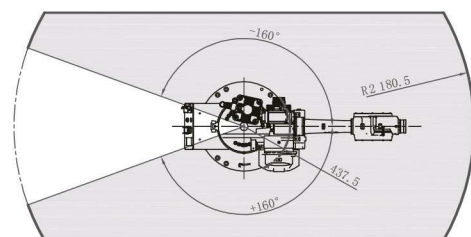


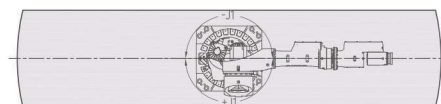
● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)

4X2-φ30 passante, Simétrico
Escareador Invertido φ53, profundidade 3

4-φ45H7/k6 profundidade 16







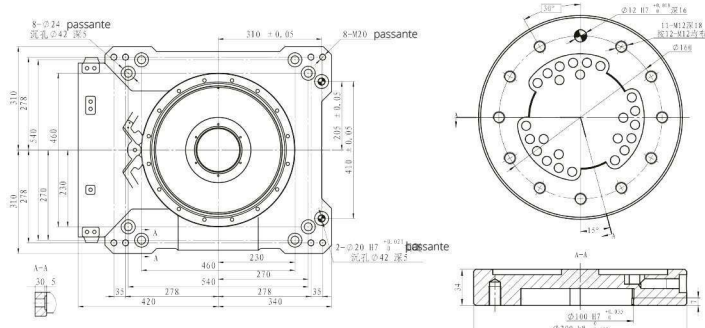
Série BRU - Robô Universal

BRU 175/2700

Modelo		BRU 175/2700
Família		Universal
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		2701mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.06mm
Carga Máxima		175kg
Peso		1100kg
Classificação IP		IP65 / IP67 para o Pulso
Velocidade Máxima de Operação	J1	125°/s
	J2	115°/s
	J3	120°/s
	J4	190°/s
	J5	185°/s
	J6	250°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±183°
	J2	+85~-60°
	J3	+80°~-130°
	J4	±220°
	J5	±125°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	1380N·m
	J5	1380N·m
	J6	735N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	228Kgm²
	J5	228Kgm²
	J6	196Kgm²
Configuração da Mangueira de Ar		2-Φ12mm
Conexão Elétrica Integrada		16 Vias
Método de Instalação		Chão
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH), Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s²)
Nível de Ruído		< 80dB (A)
Aplicação		Movimentação de Materiais, Montagem

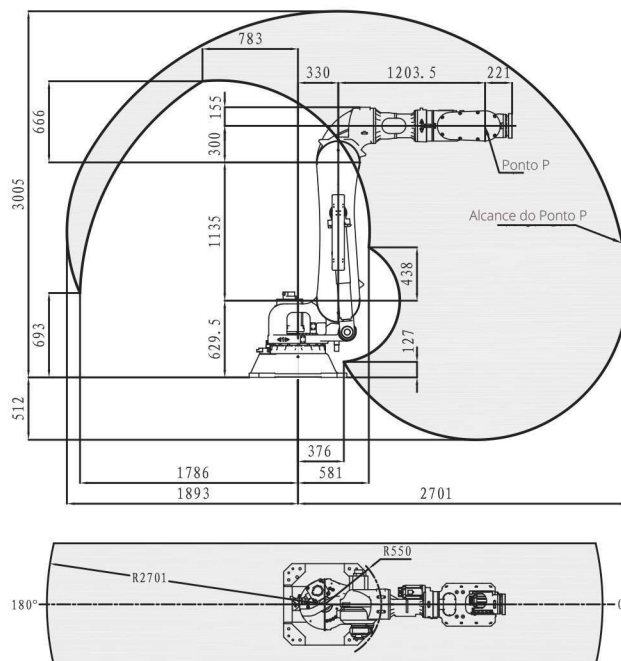
● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso:

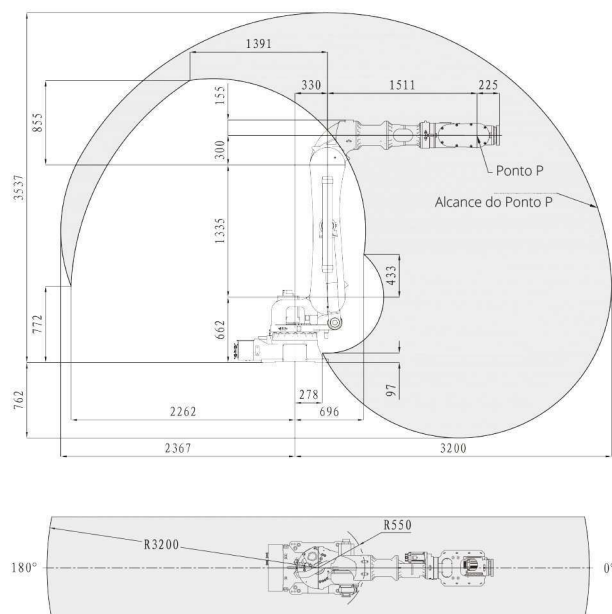
(Unidade: mm)



● Área de Trabalho:

(Unidade: mm)





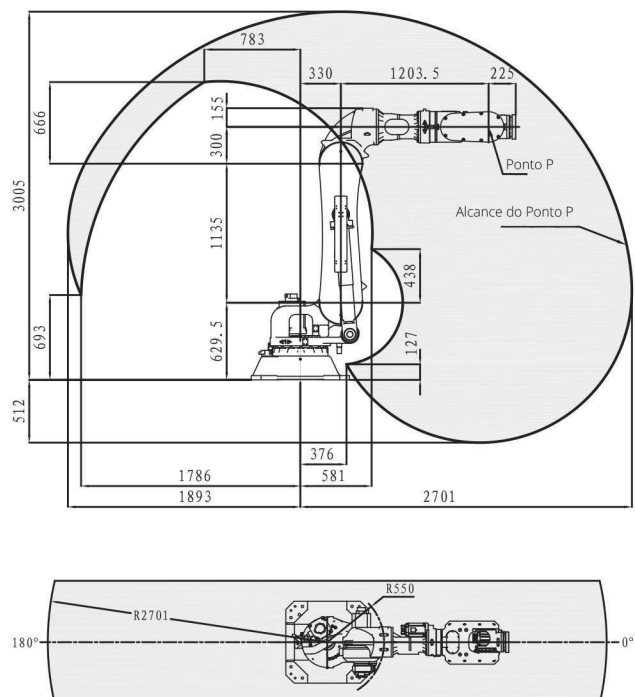
Série BRU - Robô Universal

BRU 220/2700

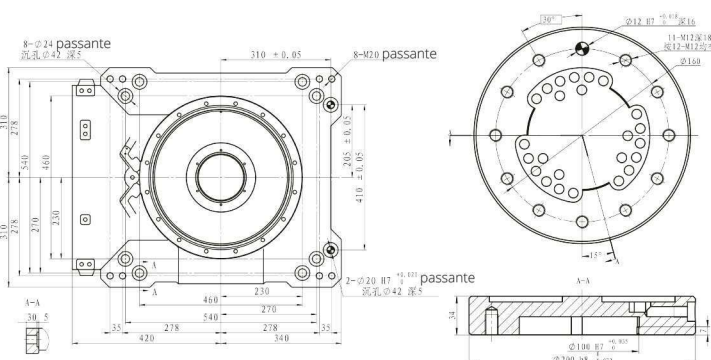
Modelo		BRU 220/2700
Família		Universal
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		2701mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.06mm
Carga Máxima		220kg
Peso		1100kg
Classificação IP		IP65 / IP67 para o Pulso
Velocidade Máxima de Operação	J1	120°/s
	J2	105°/s
	J3	110°/s
	J4	170°/s
	J5	160°/s
	J6	220°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±183°
	J2	+85°~-60°
	J3	+80°~-130°
	J4	±220°
	J5	±125°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	1380N·m
	J5	1380N·m
	J6	735N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	228Kgm²
	J5	228Kgm²
	J6	196Kgm²
Configuração da Mangueira de Ar		2-Φ12mm
Conexão Elétrica Integrada		16 Vias
Método de Instalação		Chão
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH). Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s²)
Nível de Ruído		< 80dB (A)
Aplicação		Movimentação de Materiais, Montagem, Soldagem



● Área de Trabalho: (Unidade: mm)



● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)



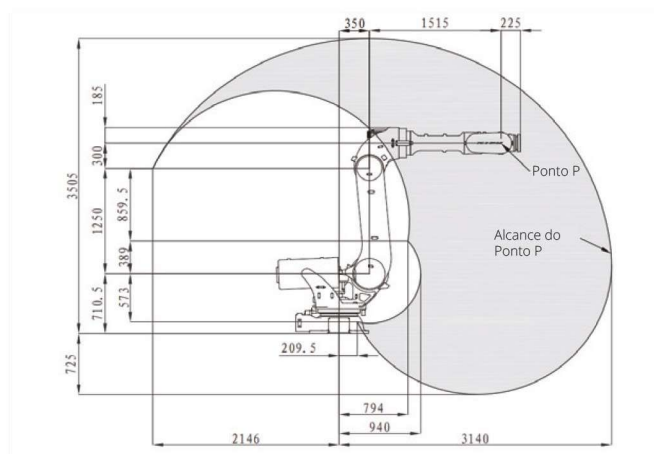
Série BRU - Robô Universal

BRU 220/3100

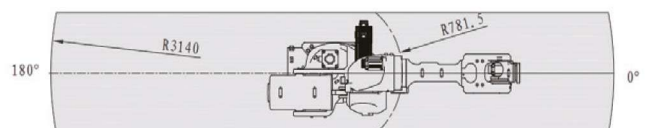
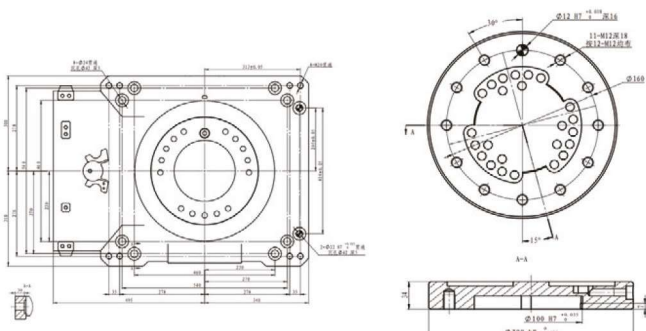
Modelo		BRU 220/3100
Família		Universal
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		3140mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.1mm
Carga Máxima		220kg
Peso		1610kg
Classificação IP		IP54 / IP65 para o Pulso
Velocidade Máxima de Operação	J1	110°/s
	J2	100°/s
	J3	100°/s
	J4	170°/s
	J5	160°/s
	J6	220°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±180°
	J2	+85~-60°
	J3	+80~-85°
	J4	±200°
	J5	±125°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	1380N·m
	J5	1380N·m
	J6	735N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	228Kgm²
	J5	228Kgm²
	J6	196Kgm²
Configuração da Mangueira de Ar		2-Φ12mm
Conexão Elétrica Integrada		16 Vias
Método de Instalação		Chão
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH). Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s²)
Nível de Ruído		<80dB (A)
Aplicação		Movimentação de Materiais, Montagem

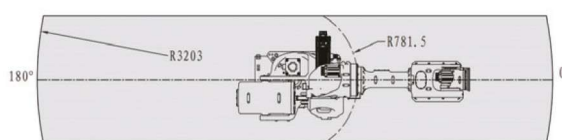


● Área de Trabalho: (Unidade: mm)



● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)





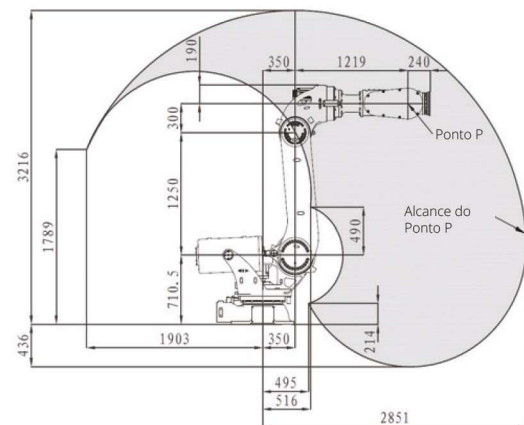
Série BRU - Robô Universal

BRU 280/2850

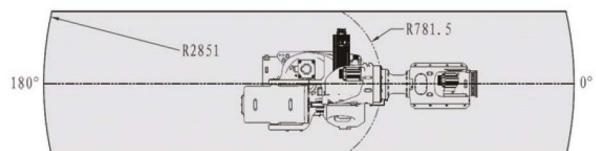
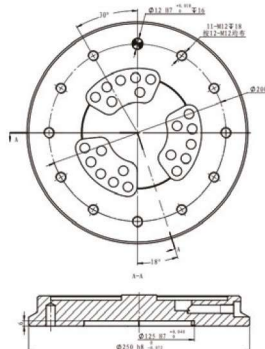
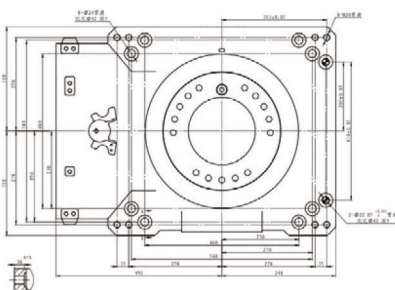
Modelo		BRU 280/2850
Família		Universal
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		2851mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.1mm
Carga Máxima		280kg
Peso		1630kg
Classificação IP		IP54 / IP65 para o Pulso
Velocidade Máxima de Operação	J1	110°/s
	J2	100°/s
	J3	100°/s
	J4	170°/s
	J5	145°/s
	J6	200°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±180°
	J2	+85~-60°
	J3	+80~-85°
	J4	±200°
	J5	±125°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	1727N·m
	J5	1727N·m
	J6	950 N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	240Kg ^{m²}
	J5	240Kg ^{m²}
	J6	140Kg ^{m²}
Configuração da Mangueira de Ar		2-Φ12mm
Conexão Elétrica Integrada		16 Vias
Método de Instalação		Chão
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH). Sem Condensação.
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s ²)
Nível de Ruído		< 80dB (A)
Aplicação		Movimentação de Materiais, Montagem



● Área de Trabalho: (Unidade: mm)



● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)



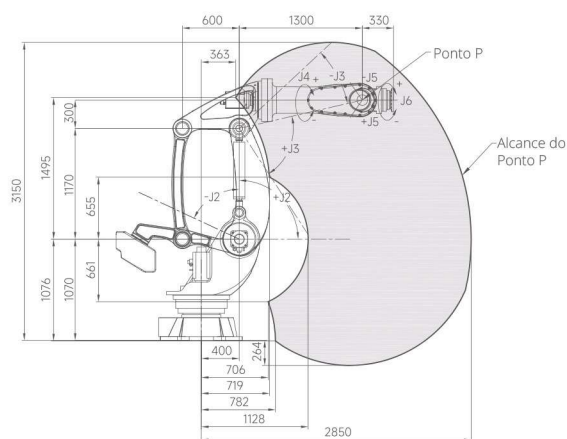
Série BRU - Robô Universal

BRU 600/2850

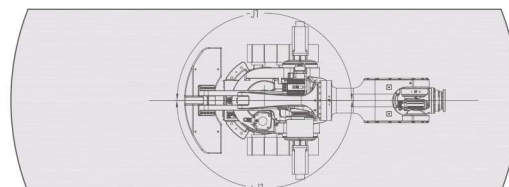
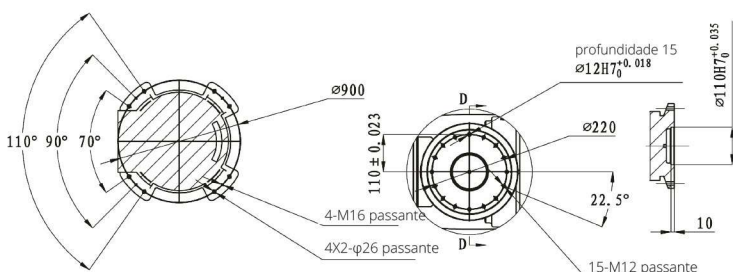
Modelo		BRU 600/2850
Família		Universal
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		2850mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.15mm
Carga Máxima		600kg
Peso		3200kg
Classificação IP		IP54
Velocidade Máxima de Operação	J1	90°/s
	J2	90°/s
	J3	90°/s
	J4	110°/s
	J5	110°/s
	J6	180°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±180°
	J2	+90~-65°
	J3	+70~-30°
	J4	±360°
	J5	±120°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	4090N·m
	J5	4090N·m
	J6	2235N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	1080Kgm²
	J5	1080Kgm²
	J6	705Kgm²
Configuração da Mangueira de Ar		1-Φ12mm
Conexão Elétrica Integrada		10 Vias
Método de Instalação		Chão
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Below 75%RH (short-term 95%RH) No condensation
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s²)
Nível de Ruído		≤ 80dB (A)
Aplicação		Movimentação de Materiais, Paletização, Montagem, Corte e Conformação de Metais



● Área de Trabalho: (Unidade: mm)



● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)



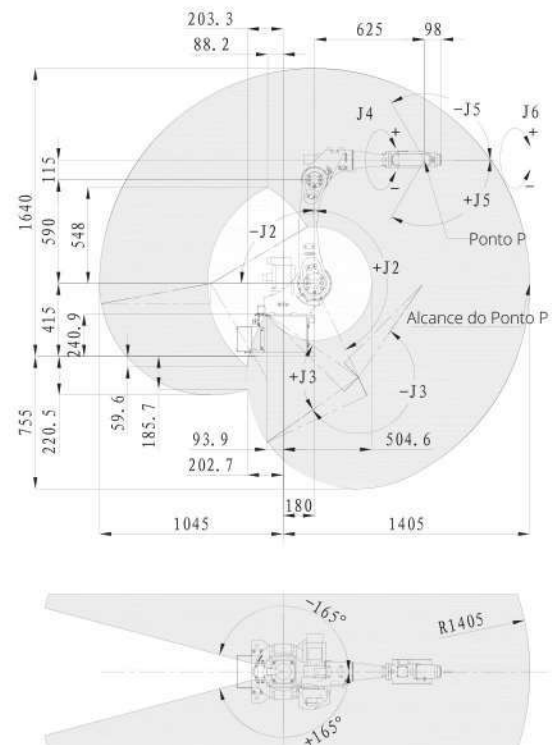
Série BRU - Robô Universal e Solda

BRUS 6/1400

Modelo		BRUS 6/1400
Família		Universal e Solda
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		1405mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.05mm
Carga Máxima		6kg
Peso		143kg
Classificação IP		IP54
Velocidade Máxima de Operação	J1	180°/s (170°/s)
	J2	180°/s (170°/s)
	J3	200°/s
	J4	450°/s
	J5	320°/s
	J6	450°/s(520°/s)
Alcance Máximo de Movimento	J1	±165°
	J2	+155~-90°
	J3	+70~-200°
	J4	±170°
	J5	±120°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	11.8N·m
	J5	9.8N·m
	J6	5.9N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	0.6Kgm ²
	J5	0.25Kgm ²
	J6	0.06Kgm ²
Configuração da Mangueira de Ar		/
Conexão Elétrica Integrada		/
Método de Instalação		Montado no Chão, na Parede e/ou Pendurado
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH), Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s ²)
Nível de Ruído		≤ 80dB (A)
Aplicação		Soldagem, manutenção de máquinas, montagem



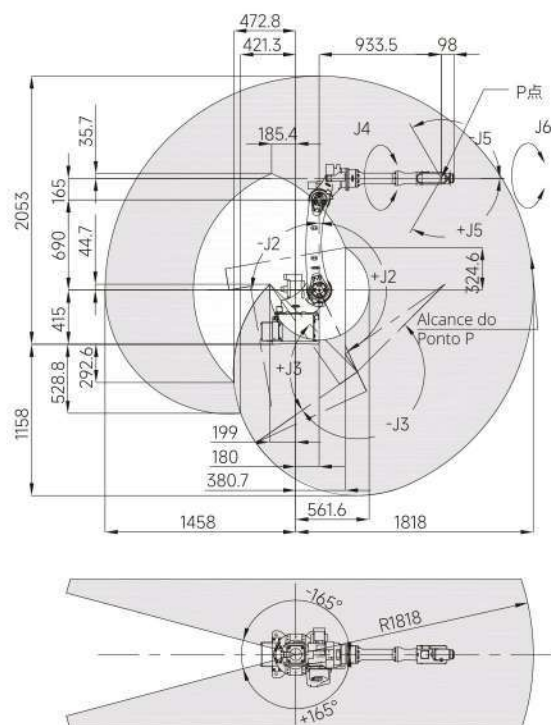
● Área de Trabalho: (Unidade: mm)

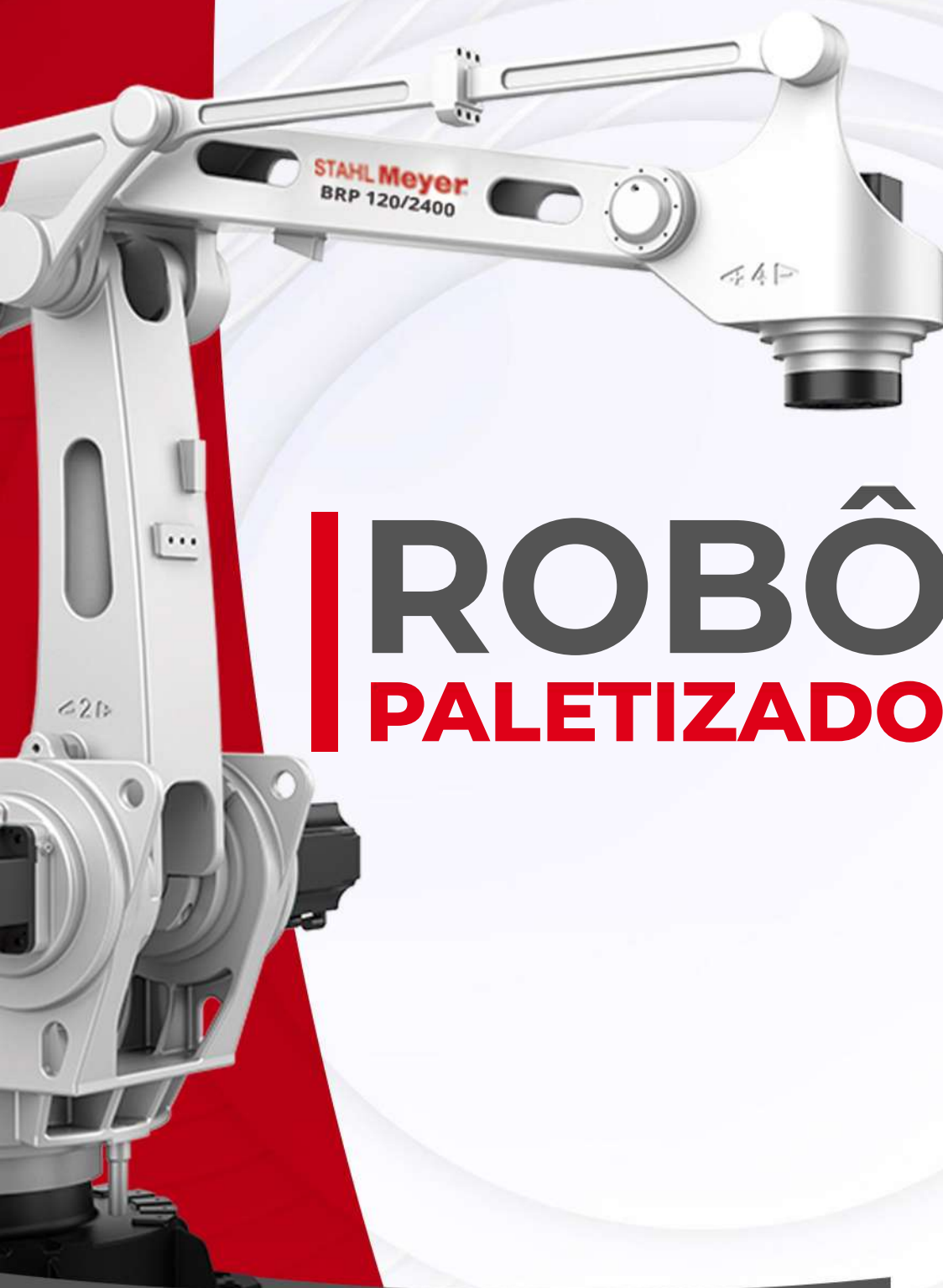


● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)



Notas:
Furo com rosca M20 na extremidade do corpo (diâmetro pequeno: φ17,5 mm)
A base do cliente utiliza furo de rosca M16 com parafuso M16 de rosca completa





ROBÔS PALETIZADORES

contato@stahlmeyer.com.br

stahlmeyer.com.br

+55 (19) 99840-7523

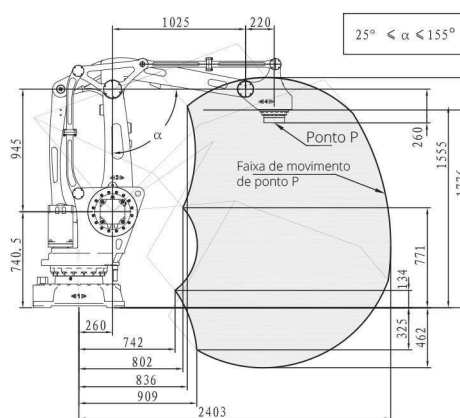
Série BRP - Paletizador

BRP 120/2400

Modelo		BRP 120/2400
Família		Paletização
Número de Eixos		4
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		2403mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.05mm
Carga Máxima		120kg
Peso		1045kg
Classificação IP		IP40
Velocidade Máxima de Operação	J1	145°/s
	J2	110°/s
	J3	120°/s
	J4	400°/s
	J5	/
	J6	/
Alcance Máximo de Movimento	J1	±165°
	J2	+105~-110°
	J3	+65~-195°
	J4	/
	J5	±125°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitido	J4	/
	J5	16.6N·m
	J6	9.4N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	/
	J5	0.6Kg·m ²
	J6	0.6Kg·m ²
Configuração da Mangueira de Ar		4 vias, Ø6mm
Conexão Elétrica Integrada		18 Vias (2x9)
Método de Instalação		Montado no Chão, na Parede e/ou Pendurado
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH). Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s ²)
Nível de Ruído		< 70dB(A)
Aplicação		Paletização, Manipulação e Movimentação de Materiais

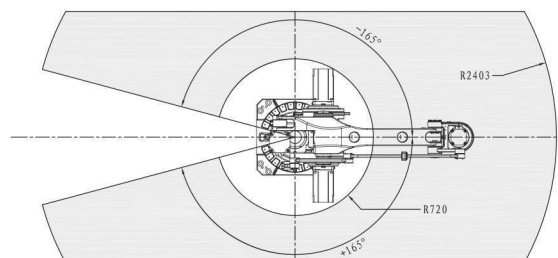
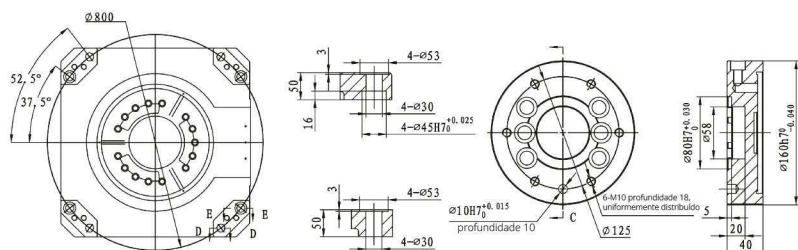


● Área de Trabalho: (Unidade: mm)



● Dimensões de montagem base e dimensões do flange de pulso:

(Unidade: mm)



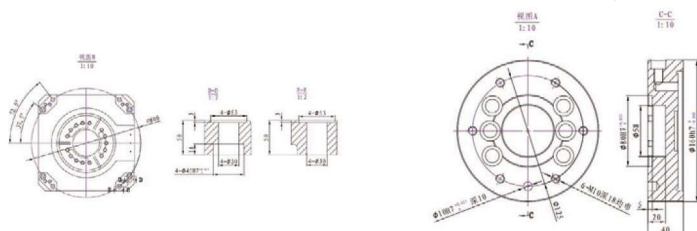
Série BRP - Paletizador

BRP 180/3200

Modelo		BRP 180/3200
Família		Paletização
Número de Eixos		4
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		3155mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.05mm
Carga Máxima		180kg
Peso		1130kg
Classificação IP		IP54
Velocidade Máxima de Operação	J1	125°/s
	J2	110°/s
	J3	120°/s
	J4	300°/s
	J5	/
	J6	/
Alcance Máximo de Movimento	J1	±180°
	J2	+85~-40°
	J3	+65~-64°
	J4	±360°
	J5	/
	J6	/
Torque de Carga do Eixo Permitido	J4	/
	J5	/
	J6	/
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	87Kg ^{m2}
	J5	/
	J6	/
Configuração da Mangueira de Ar		2-Φ12mm
Conexão Elétrica Integrada		10 Vias
Método de Instalação		Chão
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75% RH (curto prazo 95% RH). Sem condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s ²)
Nível de Ruído		≤ 80dB (A)
Aplicação		Paletização, Manipulação e Movimentação de Materiais

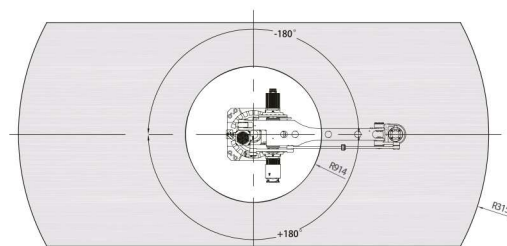
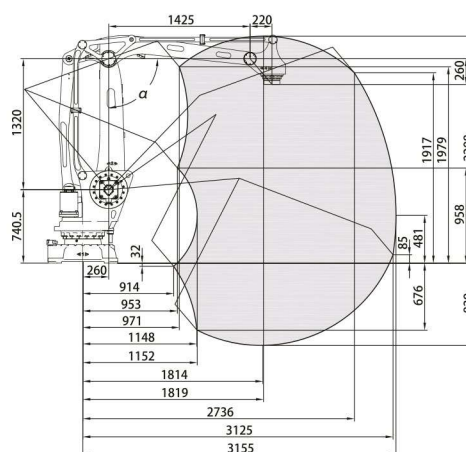
● Dimensões de montagem base e dimensões do flange de pulso:

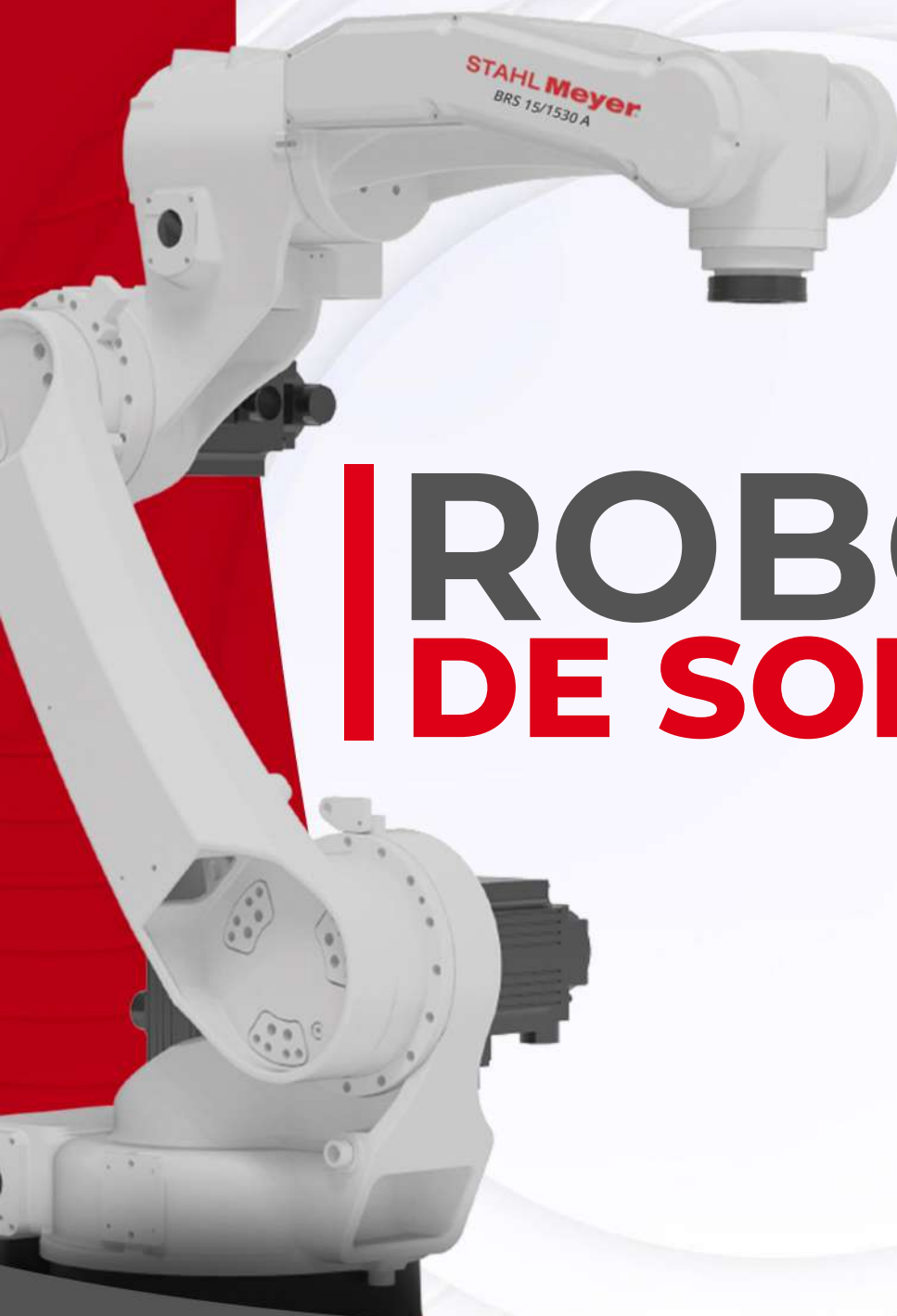
(Unidade: mm)



● Área de Trabalho:

(Unidade: mm)





ROBÔS DE SOLDA

contato@stahlmeyer.com.br

stahlmeyer.com.br

+55 (19) 99840-7523

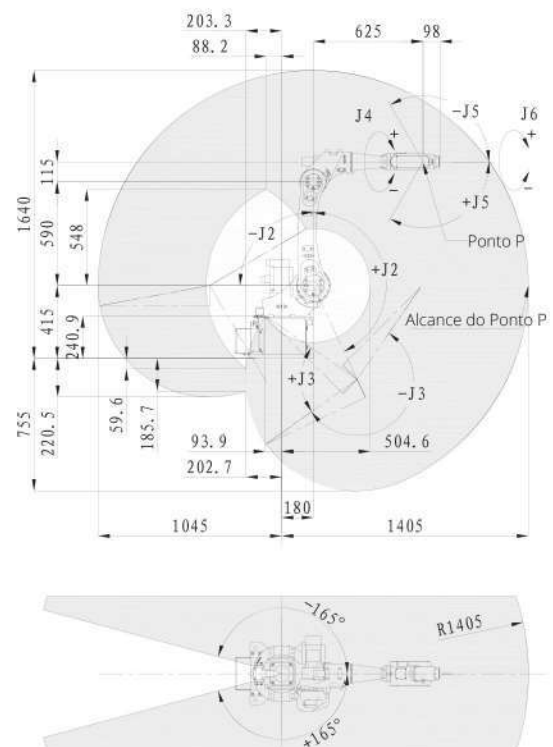
Série BRU - Robô Universal e Solda

BRUS 6/1400

Modelo		BRUS 6/1400
Família		Universal e Solda
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		1405mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.05mm
Carga Máxima		6kg
Peso		143kg
Classificação IP		IP54
Velocidade Máxima de Operação	J1	180°/s (170°/s)
	J2	180°/s (170°/s)
	J3	200°/s
	J4	450°/s
	J5	320°/s
	J6	450°/s(520°/s)
Alcance Máximo de Movimento	J1	±165°
	J2	+155~-90°
	J3	+70~-200°
	J4	±170°
	J5	±120°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	11.8N·m
	J5	9.8N·m
	J6	5.9N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	0.6Kgm²
	J5	0.25Kgm²
	J6	0.06Kgm²
Configuração da Mangueira de Ar		/
Conexão Elétrica Integrada		/
Método de Instalação		Montado no Chão, na Parede e/ou Pendurado
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH). Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s²)
Nível de Ruído		≤ 80dB (A)
Aplicação		Soldagem, manutenção de máquinas, montagem



● Área de Trabalho: (Unidade: mm)



● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)



Notas:
Furo com rosca M20 na extremidade do corpo (diâmetro pequeno: φ17,5 mm)
A base do cliente utiliza furo de rosca M16 com parafuso M16 de rosca completa

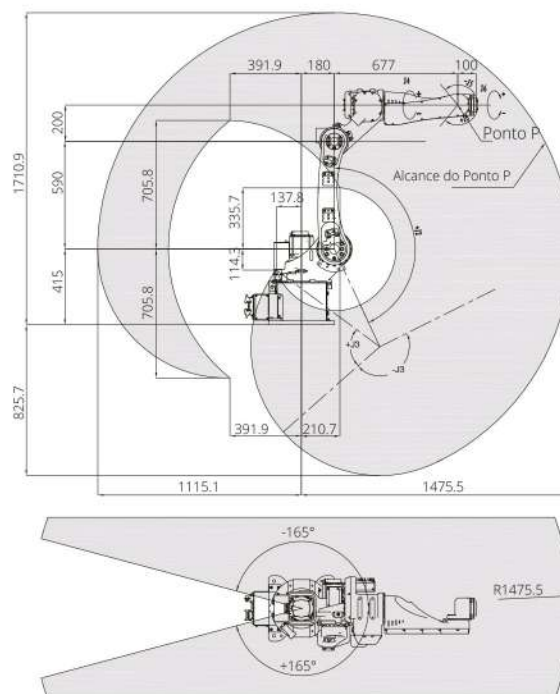
Série BRS - Robô de Solda

BRS 6/1400H

Modelo		BRS 6/1400H
Família		Universal (Ferramenta de Solda Externa)
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		1475mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.05mm
Carga Máxima		6kg
Peso		175kg
Classificação IP		IP54
Velocidade Máxima de Operação	J1	170°/s
	J2	170°/s
	J3	200°/s
	J4	390°/s
	J5	390°/s
	J6	630°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±165°
	J2	+155~-90°
	J3	Manuseio de Materiais: +78~165° / Solda: +78~-90°
	J4	±190°
	J5	±130°
	J6	Manuseio de Materiais: ±360° / Solda: ±220°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	11.8N·m
	J5	9.8N·m
	J6	4.2N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	0.6Kgm²
	J5	0.25Kgm²
	J6	0.06Kgm²
Configuração da Mangueira de Ar		1-Φ6mm 1-Φ8mm
Conexão Elétrica Integrada		16 Vias
Método de Instalação		Montado no Chão, na Parede e/ou Pendurado
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH), Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s²)
Nível de Ruído		≤ 80dB (A)
Aplicação		Soldagem, manutenção de máquinas, montagem



● Área de Trabalho: (Unidade: mm)



● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)



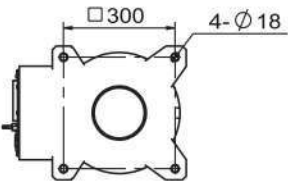
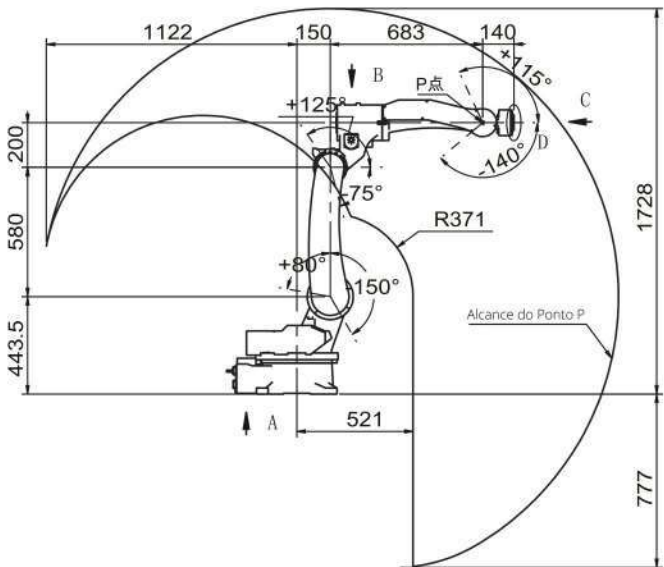
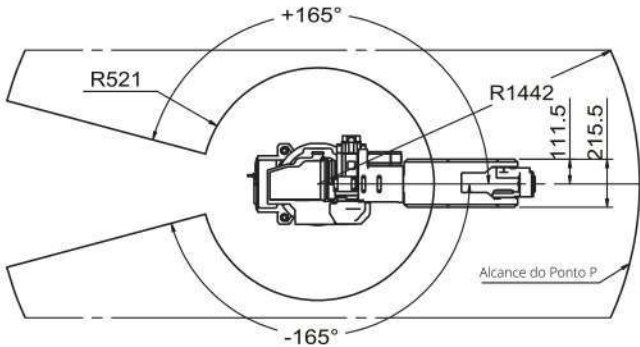
Série BRS - Robô de Solda

BRS 6/1450 A

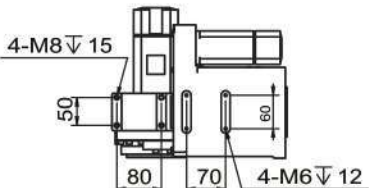


Especificações

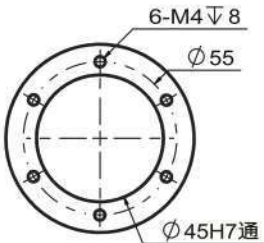
Classificação IP	IP54/IP65(Pulso)	
Capacidade	3.0KVA	
Eixos	6	
Carga	6kg	
Alcance Máximo	1450mm	
Peso	170kg	
Repetibilidade	±0.08mm	
Velocidade Nominal e Máxima de Operação	J1	145°/S / 296°/S
	J2	133°/S / 171°/S
	J3	145°/S / 281°/S
	J4	217°/S / 407°/S
	J5	172°/S / 352°/S
	J6	500°/S / 1333°/S
Alcance Máximo de Movimento	J1	±165°
	J2	+80° — -150°
	J3	+125° — -75°
	J4	±170°
	J5	+115° — -140°
	J6	±220°
Diâmetro do eixo vazado	J4	Φ27
	J6	Φ45
Método de Instalação	Chão e Teto	
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0°C — 45°C
	Umidade do Ambiente	20% — 80% RH (Sem Umidade)
	Requisitos de Vibração	≤4,9 M/S²
	Outros Detalhes	Sem gases ou líquidos inflamáveis e/ou corrosivos, longe de fontes de ruído elétrico.



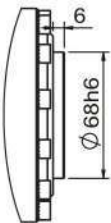
Vista A



Vista B



Vista C



Vista D (Parcial)

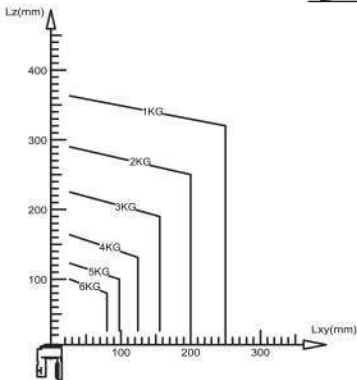
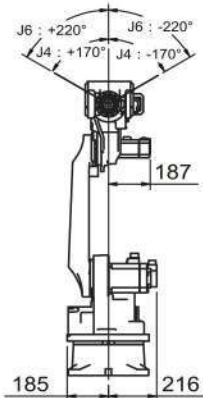


Diagrama da Curva do centro de gravidade da carga e da massa da carga



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

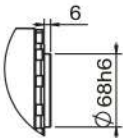
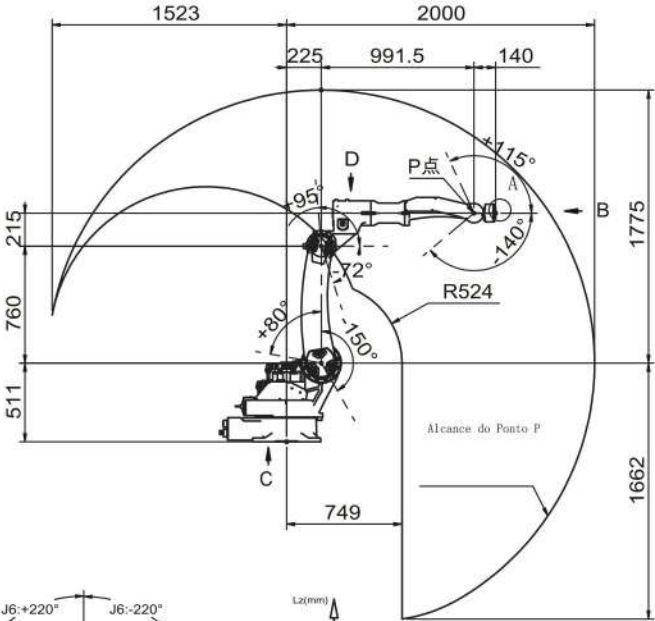
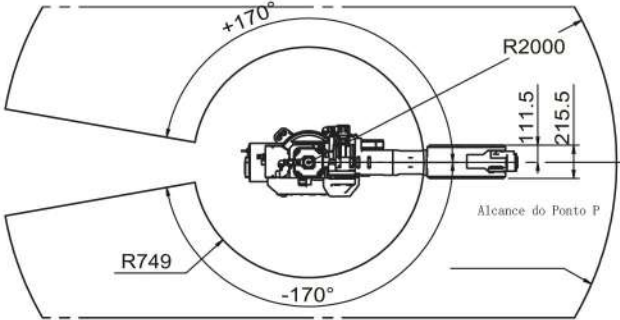
Série BRS - Robô de Solda

BRS 6/2000 A

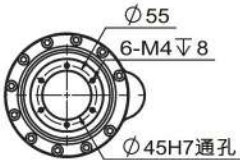


Especificações

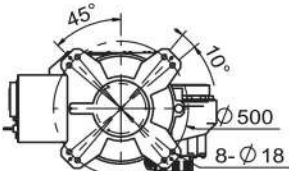
Classificação IP	IP54/IP65(Pulso)	
Capacidade	6.0KVA	
Eixos	6	
Carga	6kg	
Alcance Máximo	2000mm	
Peso	300kg	
Repetibilidade	±0.08mm	
Velocidade Nominal e Máxima de Operação	J1	158°/S
	J2	145°/S
	J3	140°/S
	J4	217°/S
	J5	172°/S
	J6	500°/S
Alcance Máximo de Movimento	J1	±170°
	J2	+80° — -150°
	J3	+95° — -72°
	J4	±170°
	J5	+115° — -140°
	J6	±220°
Diâmetro do eixo vazado	J4	Φ27
	J6	Φ45
Método de Instalação	Chão e Teto	
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0°C — 45°C
	Umidade do Ambiente	20% — 80%RH (Sem-Umidade)
	Requisitos de Vibração	≤4.9 M/S²
	Outros Detalhes	Sem gases ou líquidos inflamáveis e/ou corrosivos, longe de fontes de ruído elétrico



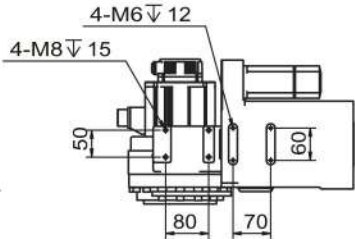
Vista A



Vista B



Vista C



Vista D

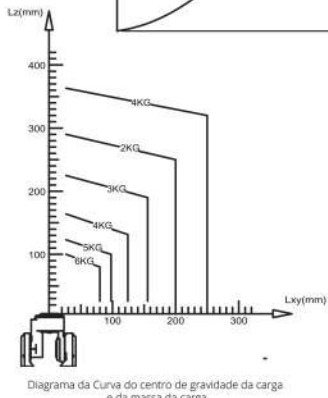
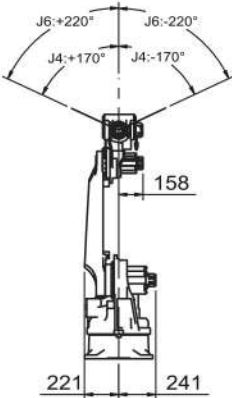


Diagrama da Curva do centro de gravidade da carga e da massa da carga

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série BRUS - Robô Universal e Solda

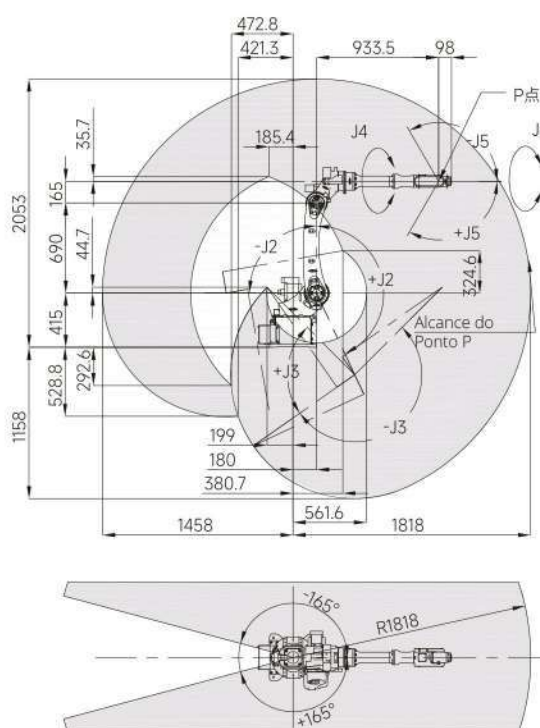
BRUS 8/1800

Modelo		BRUS 8/1800
Família		Universal e Solda
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		1818mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.05mm
Carga Máxima		8kg
Peso		160kg
Classificação IP		IP54
Velocidade Máxima de Operação	J1	150°/s
	J2	150°/s
	J3	160°/s
	J4	360°/s
	J5	320°/s
	J6	360°/s
Alcance Máximo de Movimento	J1	±165°
	J2	+155~-90°
	J3	+80~-190°
	J4	±185°
	J5	±120°
	J6	±360°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	22N·m
	J5	16.5N·m
	J6	6.7N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	0.75Kgm²
	J5	0.35Kgm²
	J6	0.1Kgm²
Configuração da Mangueira de Ar		/
Conexão Elétrica Integrada		/
Método de Instalação		Montado no Chão, na Parede e/ou Pendurado
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45°C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH), Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s²)
Nível de Ruído		≤ 80dB (A)
Aplicação		Soldagem, manutenção de máquinas, montagem



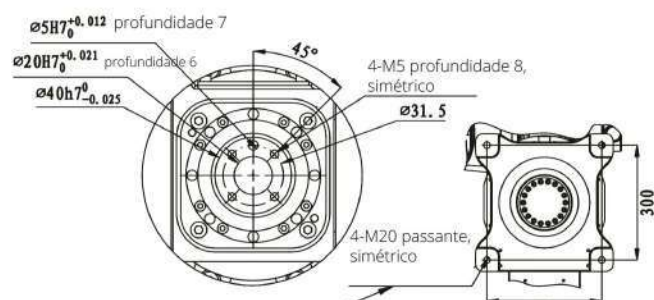
● Área de Trabalho:

(Unidade: mm)



● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso:

(Unidade: mm)



Notas:
Furo com rosca M20 na extremidade do corpo (diâmetro pequeno: φ17.5 mm)
A base do cliente utiliza furo de rosca M16 com parafuso M16 de rosca completa

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

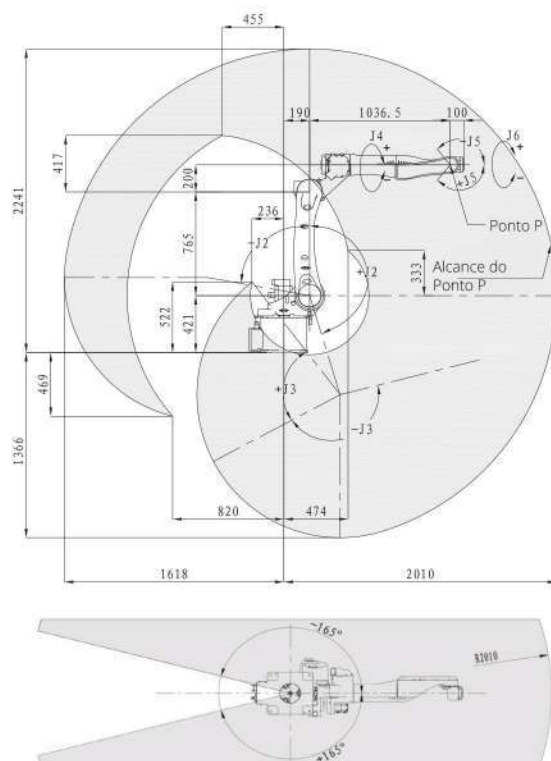
Série BRS - Robô de Solda

BRS 10/2000H

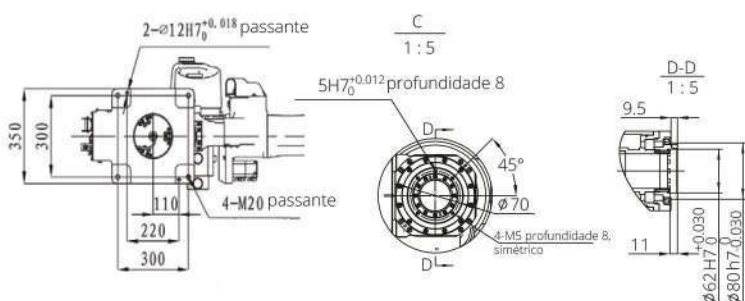
Modelo		BRS 10/2000H
Família		Universal (Ferramenta de Solda Externa)
Número de Eixos		6
Motorização		AC
Raio Máximo de Trabalho		2010mm
Repetibilidade de Posicionamento		±0.05mm
Carga Máxima		10kg (6kg opcional)
Peso		210kg
Classificação IP		IP54
Velocidade Máxima de Operação	J1	160°/s (190°/s)
	J2	160°/s (190°/s)
	J3	169°/s (200°/s)
	J4	300°/s (390°/s)
	J5	338°/s (390°/s)
	J6	535°/s (630°/s)
Alcance Máximo de Movimento	J1	±165°
	J2	+163~-80°
	J3	Manuseio de Materiais: +80~-165° Solda: +80~-85°
	J4	±190°
	J5	±130°
	J6	Manuseio de Materiais: ±360°; Solda: ±220°
Torque de Carga do Eixo Permitida	J4	11.8N·m
	J5	9.8N·m
	J6	4.2N·m
Inércia de Carga do Eixo Permitida	J4	0.6Kgm²
	J5	0.25Kgm²
	J6	0.06Kgm²
Configuração da Mangueira de Ar		1-Φ6mm 1-Φ8mm
Conexão Elétrica Integrada		16 vias
Método de Instalação		Montado no Chão, na Parede e/ou Pendurado
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0~45 °C
	Umidade do Ambiente	Abaixo de 75%RH (Curto Prazo 95% RH), Sem Condensação
	Requisitos de Vibração	Abaixo de 0.5G (4.9m/s²)
Nível de Ruído		≤ 80dB (A)
Aplicação		Movimentação de Materiais, Montagem



● Área de Trabalho: (Unidade: mm)



● Dimensões de Montagem da Base e Dimensões do Flange do Pulso: (Unidade: mm)

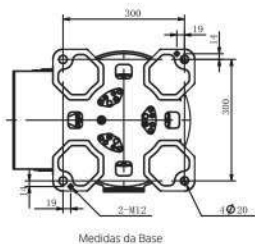
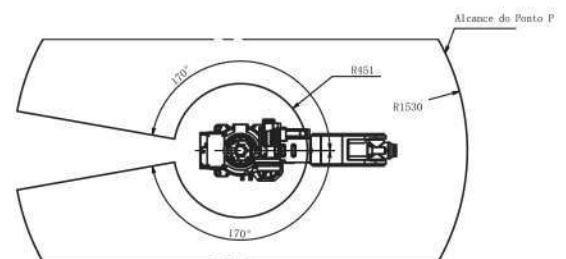


Série BRS - Robô de Solda

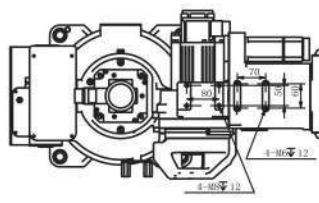
BRS 15/1530 A

Especificações

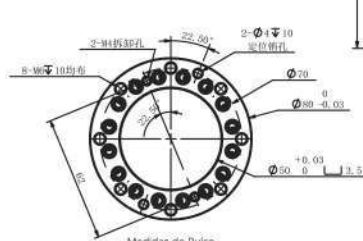
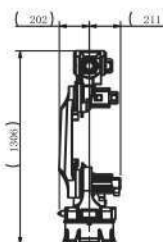
Classificação IP	IP54/IP65(Pulso)	
Capacidade	3.0KVA	
Eixos	6	
Carga	15kg	
Alcance Máximo	1530mm	
Peso	185kg	
Repetibilidade	±0.08mm	
Velocidade Máxima de Operação	J1	198°/S
	J2	198°/S
	J3	222°/S
	J4	198°/S
	J5	370°/S
	J6	202°/S
Alcance Máximo de Movimento	J1	±170°
	J2	+178° — -58°
	J3	+115° — -90°
	J4	±135°
	J5	+115° — -143°
	J6	±360°
Diâmetro do eixo vazado	J4	Φ27
Método de Instalação	Chão, Teto e Parede	
Ambiente Operacional	Temperatura do Ambiente	0°C — 45°C
	Umidade do Ambiente	20% — 80%RH (Sem-Umididade)
	Requisitos de Vibração	≤4.9M/S ²
	Outros Detalhes	Sem gases ou líquidos inflamáveis, e/ou corrosivos, longe de fontes de ruído elétrico



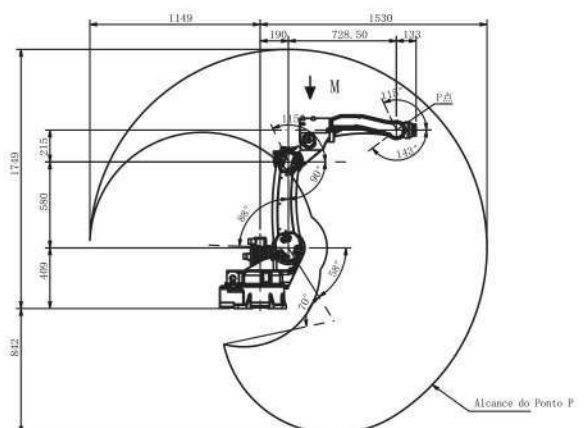
Medidas da Base



Vista M



Medidas do Pulso



Alcance do Ponto P

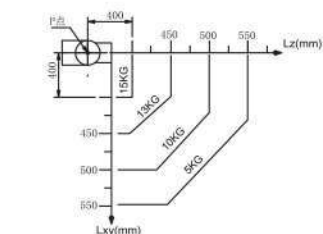


Diagrama da Curva do centro de gravidade da carga e da massa da carga

Three white collaborative robots are shown against a background of concentric white circles on a white field, with a large red abstract shape on the left. One robot is at the top right, another at the bottom left, and a third is partially visible on the right side. Each robot has 'STAHL Meyer' printed on its upper arm. The top-right robot also has 'BRCS 3/1010 PRO' on its forearm. The bottom-left robot has 'BRCSR 4/919' on its forearm. The text 'ROBÔS COLABORATIVOS' is centered in the middle of the image, with 'ROBÔS' in large black letters and 'COLABORATIVOS' in red letters, preceded by a vertical red bar.

ROBÔS

COLABORATIVOS

contato@stahlmeyer.com.br

stahlmeyer.com.br

+55 (19) 99840-7523

Série BRCSR - Robô Colaborativo

BRCSR 3/705



Especificações

Carga Máxima	3 kg
Alcance	705 mm
Peso	Cerca de 15 kg
Eixos	6
Tempo Médio Entre Falhas	> 50,000 h
Fonte de Alimentação	90-264VAC, 47-63Hz/48VDC
Programação	Controle Direto e Interface Gráfica

Performance

Consumo de Energia	Médio	Pico
	180 w	400 w
Segurança	Mais de 20 características de segurança ajustáveis, incluindo detecção de colisão, paredes virtuais e modo de colaboração	
Certificação	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, EN ISO 10218-1, e requisitos de marcação EU CE	
Sensor de força (flange da ferramenta)	Força, x-y-z	Torque, x-y-z
Resolução da Medição da Força	0.1 N	0.02 Nm
Precisão Relativa do Controle da Força	0.5 N	0.1 Nm
Alcance ajustável de rigidez cartesiana	0~3000N/m, 0~300Nm/rad	
Temperatura de Funcionamento	0°C~45°C	
Humidade	< 95% RH (sem condensação)	

Movimento

Repetibilidade	± 0.03 mm	
Movimento do Eixo	Alcance de Trabalho	Velocidade Máxima
Eixo 1 (J1)	$\pm 175^\circ$	180°/s
Eixo 2 (J2)	$-135^\circ \sim +130^\circ$	180°/s
Eixo 3 (J3)	$-175^\circ \sim +135^\circ$	180°/s
Eixo 4 (J4)	$\pm 175^\circ$	180°/s
Eixo 5 (J5)	$\pm 175^\circ$	180°/s
Eixo 6 (J6)	$\pm 175^\circ$	180°/s
Velocidade máxima na extremidade da ferramenta	< 1.5 m/s	

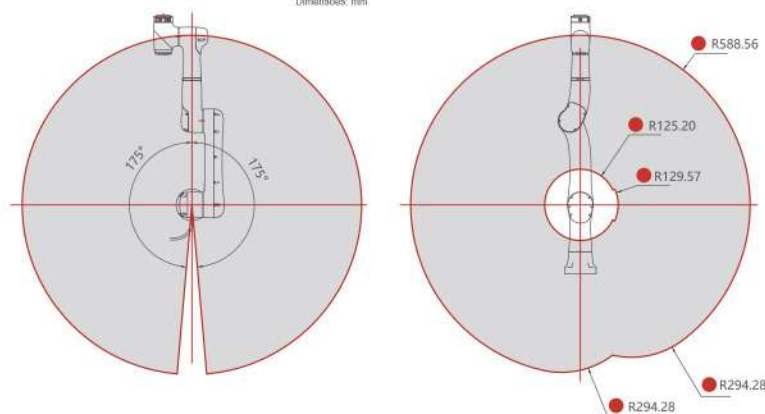
Características

Classificação IP	IP54
Classificação ISO Sala Limpa	5
Ruído	< 70 dB (A)
Instalação	Em qualquer ângulo
Portas I/O da ferramenta	2 saídas digitais, 2 entradas digitais, 2 entradas analógicas
Interface de comunicação da ferramenta	Uma porta Ethernet de 100 megabits com Interface RJ45 na base de conexão
Fonte de alimentação I/O da ferramenta	(1) 24V/12V, 1A / (2) 5V, 1.5A
Portas de I/O de utilização do pedestal	4 Saídas Digitais, 4 Entradas Digitais
Interface de Comunicação do Pedestal	2 Canais Ethernet
Fonte de Alimentação de Saída do Pedestal	24V, 1.5A



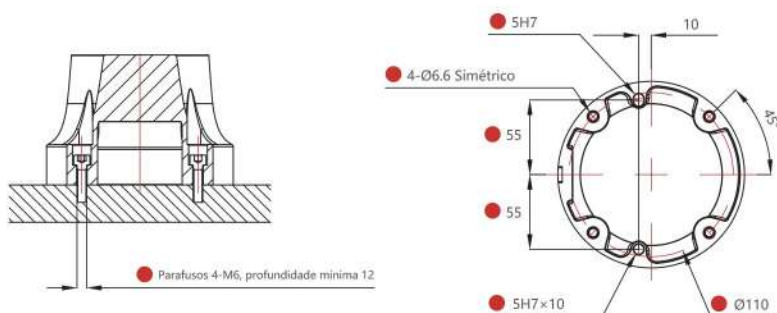
Alcance de Trabalho

Dimensões: mm



Fixação da Base

Dimensões: mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série BRCSR - Robô Colaborativo

BRCSR 4/919



Especificações	
Carga Máxima	4 kg
Alcance	919 mm
Peso	Cerca de 17.5 kg
Eixos	6
Tempo Médio Entre Falhas	> 50,000 h
Fonte de Alimentação	90-264VAC, 47-63Hz/48VDC
Programação	Controle Direto e Interface Gráfica

Performance		
Consumo de Energia	Médio	Pico
	200 w	700 w
Segurança	Mais de 20 características de segurança ajustáveis, incluindo detecção de colisão, paredes virtuais e modo de colaboração	
Certificação	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, EN ISO 10218-1, e requisitos de marcação EU CE	
Sensor de força (flange da ferramenta)	Força, x-y-z	Torque, x-y-z
Resolução da Medição da Força	0.1 N	0.02 Nm
Precisão Relativa do Controle da Força	0.5 N	0.1 Nm
Alcance ajustável de rigidez cartesiana	0~3000N/m, 0~300Nm/rad	
Temperatura de Funcionamento	0°C~45°C	
Humidade	< 95% RH (sem condensação)	

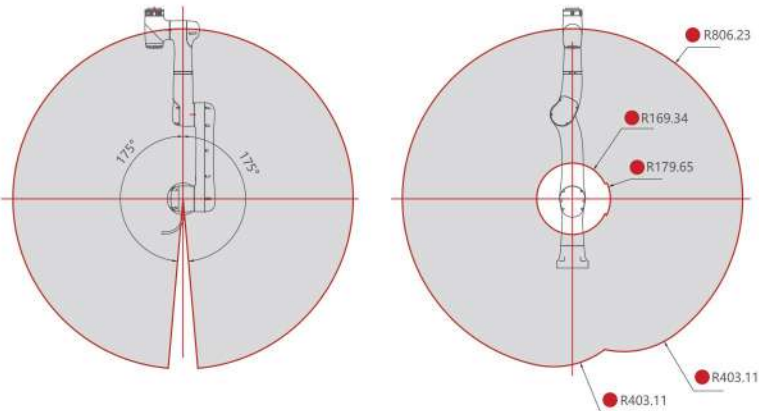
Movimento		
Repetibilidade	±0.03 mm	
Movimento do Eixo	Alcance de Trabalho	Velocidade Máxima
Eixo 1 (J1)	±175°	180°/s
Eixo 2 (J2)	-135°~+135°	180°/s
Eixo 3 (J3)	-170°~+140°	180°/s
Eixo 4 (J4)	±175°	180°/s
Eixo 5 (J5)	±175°	180°/s
Eixo 6 (J6)	±175°	180°/s
Velocidade máxima na extremidade da ferramenta	< 2 m/s	

Características	
Classificação IP	IP54
Classificação ISO Sala Limpa	5
Ruído	< 70 dB (A)
Instalação	Em qualquer ângulo
Portas I/O da ferramenta	2 saídas digitais, 2 entradas digitais, 2 entradas analógicas
Interface de comunicação da ferramenta	Uma porta Ethernet de 100 megabits com Interface RJ45 na base de conexão
Fonte de alimentação I/O da ferramenta	(1) 24V/12V, 1A / (2) 5V, 1.5A
Portas de I/O de utilização do pedestal	4 Saídas Digitais, 4 Entradas Digitais
Interface de Comunicação do Pedestal	2 Canais Ethernet
Fonte de Alimentação de Saída do Pedestal	24V, 1.5A



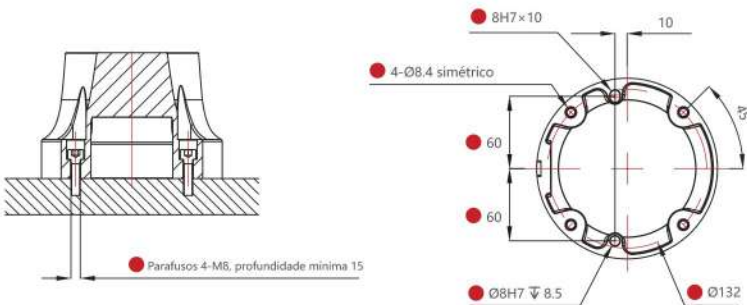
Alcance de Trabalho

Dimensões: mm



Fixação da Base

Dimensões: mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série BRCU - Robô Colaborativo

BRCU 7/988



Especificações	
Carga Máxima	7 kg
Alcance	988 mm
Peso	Cerca de 27 kg
Eixos	6
Tempo Médio Entre Falhas	> 50,000 h
Fonte de Alimentação	90-264VAC, 47-63Hz/48VDC
Programação	Controle Direto e Interface Gráfica

Performance		
Potência	300 w	
Segurança	Mais de 20 características de segurança ajustáveis, incluindo detecção de colisão, paredes virtuais e modo de colaboração	
Certificação	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, EN ISO 10218-1, e requisitos de marcação EU CE	
Sensor de força (flange da ferramenta)	Força, x-y-z	Torque, x-y-z
Resolução da Medição da Força	0.1 N	0.02 Nm
Precisão Relativa do Controle da Força	0.5 N	0.1 Nm
Alcance ajustável de rigidez cartesiana	0~3000N/m, 0~300Nm/rad	
Temperatura de Funcionamento	0°C~50°C	
Humidade	< 93% RH (sem condensação)	

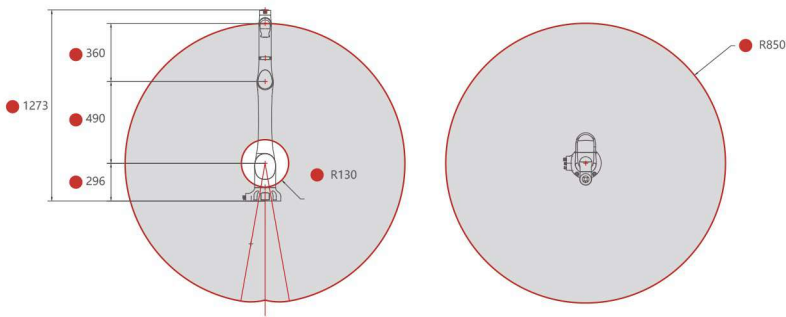
Movimento		
Repetibilidade	±0.02 mm	
Movimento do Eixo	Alcance de Trabalho	Velocidade Máxima
Eixo 1 (J1)	±175°	180°/s
Eixo 2 (J2)	±175°	180°/s
Eixo 3 (J3)	±175°	234°/s
Eixo 4 (J4)	±175°	240°/s
Eixo 5 (J5)	±175°	240°/s
Eixo 6 (J6)	±175°	300°/s
Velocidade máxima na extremidade da ferramenta	< 3.2 m/s	

Características	
Classificação IP	IP54 / IP67
Classificação ISO Sala Limpa	5
Ruído	< 70 dB (A)
Instalação	Em qualquer ângulo
Portas I/O da ferramenta	2 Saídas Digitais, 2 Entradas Digitais 2 Entradas Analógicas
Interface de comunicação da ferramenta	RS485
Fonte de alimentação I/O da ferramenta	12V/24V 1A
Portas de I/O de utilização do pedestal	4 saídas digitais, 4 entradas digitais, 4 I/O de segurança
Interface de Comunicação do Pedestal	2 Canais Ethernet
Fonte de Alimentação de Saída do Pedestal	24V, 1.5A



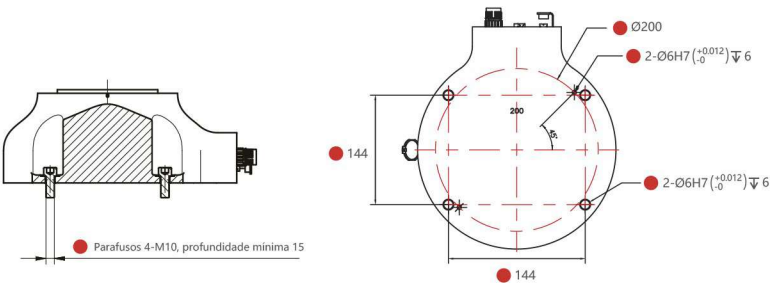
Alcance de Trabalho

Dimensões: mm



Fixação da Base

Dimensões: mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série BRCU - Robô Colaborativo

BRCU 12/1434



Especificações

Carga Máxima	12 kg
Alcance	1,434 mm
Peso	Cerca de 43 kg
Eixos	6
Tempo Médio Entre Falhas	> 50,000 h
Fonte de Alimentação	90-264VAC, 47-63Hz/48VDC
Programação	Controle Direto e Interface Gráfica

Performance

Potência	500 w
Segurança	Mais de 20 características de segurança ajustáveis, incluindo detecção de colisão, paredes virtuais e modo de colaboração
Certificação	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d; EN ISO 10218-1, e requisitos de marcação EU CE
Sensor de força (flange da ferramenta)	Força, x-y-zTorque, x-y-z
Resolução da Medição da Força	0,1 N0,02 Nm
Precisão Relativa do Controle da Força	0,5 N0,1 Nm
Alcance ajustável de rigidez cartesiana	0~3000N/m, 0~300Nm/rad
Temperatura de Funcionamento	0°C~50°C
Humidade	< 93% RH (sem condensação)

Movimento

Repetibilidade	±0.03 mm
Movimento do Eixo	Alcance de TrabalhoVelocidade Máxima
Eixo 1 (J1)	±175°120°/s
Eixo 2 (J2)	±170°120°/s
Eixo 3 (J3)	±175°180°/s
Eixo 4 (J4)	±175°234°/s
Eixo 5 (J5)	±175°240°/s
Eixo 6 (J6)	±175°240°/s
Maximum speed at tool end	< 3 m/s

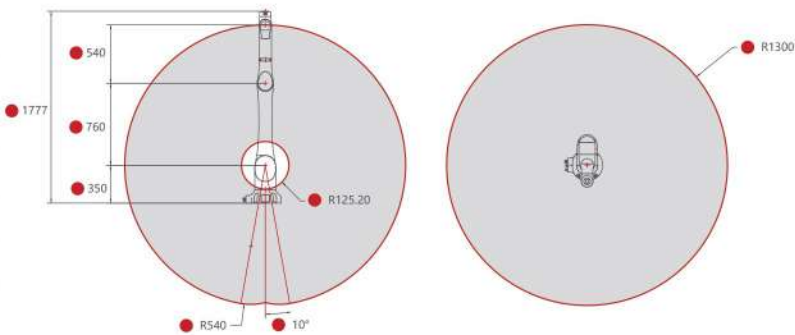
Características

Classificação IP	IP54 / IP67
Classificação ISO Sala Limpa	5
Ruído	< 70 dB (A)
Instalação	Em qualquer ângulo
Portas I/O da ferramenta	2 Saídas Digitais, 2 Entradas Digitais, 2 Entradas Analógicas
Interface de comunicação da ferramenta	RS485
Fonte de alimentação I/O da ferramenta	12V/24V 1A
Portas de I/O de utilização do pedestal	4 saídas digitais, 4 entradas digitais, 4 I/O de segurança
Interface de Comunicação do Pedestal	1 Canal Ethernet
Fonte de Alimentação de Saída do Pedestal	24V, 1.5A



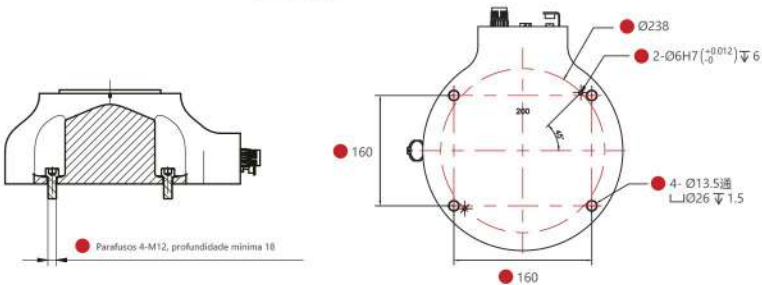
Alcance de Trabalho

Dimensões: mm



Fixação da Base

Dimensões: mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série BRCU - Robô Colaborativo

BRCU 18/1062



Especificações

Carga Máxima	18 kg
Alcance	1,062 mm
Peso	Cerca de 40 kg
Eixos	6
Tempo Médio Entre Falhas	> 50,000 h
Fonte de Alimentação	90-264VAC, 47-63Hz/48VDC
Programação	Controle Direto e Interface Gráfica

Performance

Potência	600 w	
Segurança	Mais de 20 características de segurança ajustáveis, incluindo detecção de colisão, paredes virtuais e modo de colaboração	
Certificação	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, EN ISO 10218-1, e requisitos de marcação EU CE	
Sensor de força (flange da ferramenta)	Força, x-y-z	Torque, x-y-z
Resolução da Medição da Força	0.1 N	0.02 Nm
Precisão Relativa do Controle da Força	0.5 N	0.1 Nm
Alcance ajustável de rigidez cartesiana	0~3000N/m, 0~300Nm/rad	
Temperatura de Funcionamento	0°C~50°C	
Humidade	< 93% RH (sem condensação)	

Movimento

Repetibilidade	±0.03 mm	
Movimento do Eixo	Alcance de Trabalho	Velocidade Máxima
Eixo 1 (J1)	±175°	120°/s
Eixo 2 (J2)	±170°	120°/s
Eixo 3 (J3)	±165°	180°/s
Eixo 4 (J4)	±175°	180°/s
Eixo 5 (J5)	±175°	180°/s
Eixo 6 (J6)	±175°	180°/s
Velocidade máxima na extremidade da ferramenta	< 3 m/s	

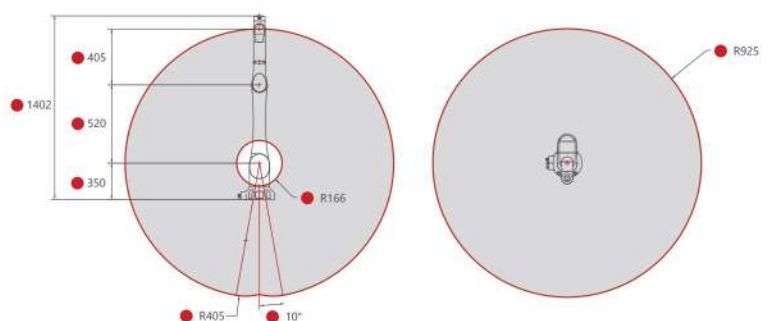
Características

Classificação IP	IP54 / IP67
Classificação ISO Sala Limpa	5
Ruído	< 70 dB (A)
Instalação	Em qualquer ângulo
Portas I/O da ferramenta	2 Saídas Digitais, 2 Entradas Digitais, 2 Entradas Analógicas
Interface de comunicação da ferramenta	RS485
Fonte de alimentação I/O da ferramenta	12V/24V 1A
Portas de I/O de utilização do pedestal	4 saídas digitais, 4 entradas digitais, 4 I/O de segurança
Interface de Comunicação do Pedestal	1 Canal Ethernet
Fonte de Alimentação de Saída do Pedestal	24V, 1.5A



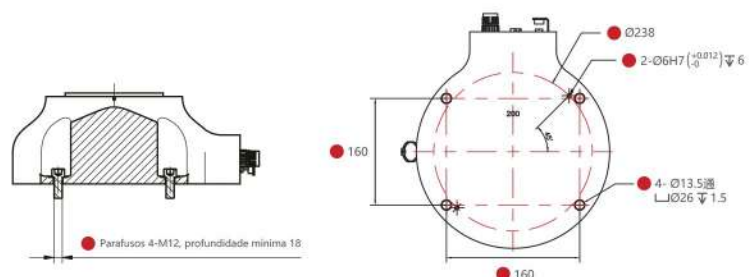
Alcance de Trabalho

Dimensões: mm



Fixação da Base

Dimensões: mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série BRCU - Robô Colaborativo

BRCU 20/1798



Especificações

Carga Máxima	20 kg
Alcance	1,798 mm
Peso	Cerca de 75 kg
Eixos	6
Tempo Médio Entre Falhas	> 50,000 h
Fonte de Alimentação	90-264VAC, 47-63Hz/48VDC
Programação	Controle Direto e Interface Gráfica

Performance

Potência	1000 w	
Segurança	Mais de 20 características de segurança ajustáveis, incluindo detecção de colisão, paredes virtuais e modo de colaboração	
Certificação	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, EN ISO 10218-1, e requisitos de marcação EU CE	
Sensor de força (flange da ferramenta)	Força, x-y-z	Torque, x-y-z
Resolução da Medição da Força	0.1 N	0.02 Nm
Precisão Relativa do Controle da Força	0.5 N	0.1 Nm
Alcance ajustável de rigidez cartesiana	0-3000N/m, 0-300Nm/rad	
Temperatura de Funcionamento	0°C-50°C	
Humidade	< 93% RH (sem condensação)	

Movimento

Repetibilidade	±0.05 mm	
Movimento do Eixo	Alcance de Trabalho	Velocidade Máxima
Eixo 1 (J1)	±175°	120°/s
Eixo 2 (J2)	±175°	120°/s
Eixo 3 (J3)	±170°	120°/s
Eixo 4 (J4)	±175°	180°/s
Eixo 5 (J5)	±175°	234°/s
Eixo 6 (J6)	±175°	234°/s
Velocidade máxima na extremidade da ferramenta	< 3.5 m/s	

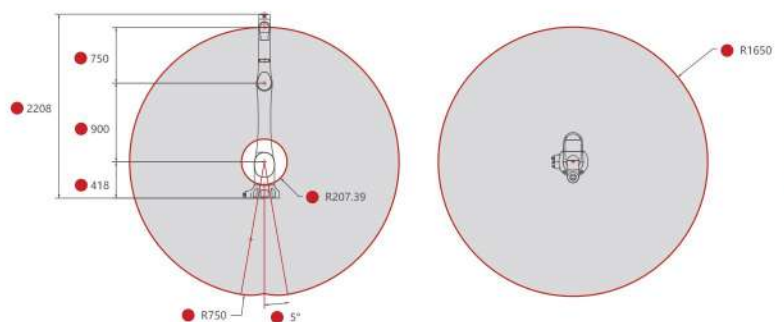
Características

Classificação IP	IP54 / IP67
Classificação ISO Sala Limpa	5
Ruído	< 70 dB (A)
Instalação	Em qualquer ângulo
Portas I/O da ferramenta	2 Saídas Digitais, 2 Entradas Digitais 2 Entradas Analógicas
Interface de comunicação da ferramenta	RS485
Fonte de alimentação I/O da ferramenta	12V/24V 1A
Portas de I/O de utilização do pedestal	4 saídas digitais, 4 entradas digitais, 4 I/O de segurança
Interface de Comunicação do Pedestal	1 Canal Ethernet
Fonte de Alimentação de Saída do Pedestal	24V, 1.5A



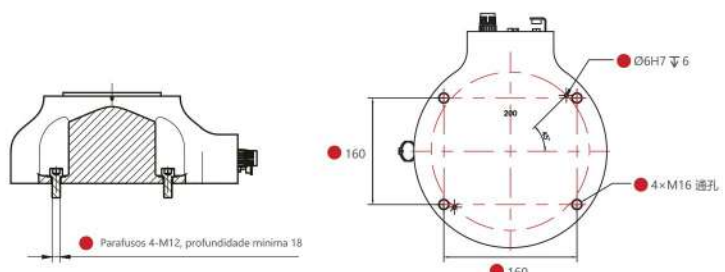
Alcance de Trabalho

Dimensões: mm



Fixação da Base

Dimensões: mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série BRCST- Robô Colaborativo

BRCST 3/1010



Especificações

Carga Máxima	3 kg
Alcance	1,010 mm
Peso	Cerca de 21 kg
Eixos	6
Tempo Médio Entre Falhas	> 50,000 h
Fonte de Alimentação	90-264VAC, 47-63Hz/48VDC
Programação	Controle Direto e Interface Gráfica

Performance

Potência	200 w	
Segurança	Mais de 20 características de segurança ajustáveis, incluindo detecção de colisão, paredes virtuais e modo de colaboração	
Certificação	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, EN ISO 10218-1, e requisitos de marcação EU CE	
Sensor de força (flange da ferramenta)	Força, x-y-z	Torque, x-y-z
Resolução da Medição da Força	0.1 N	0.02 Nm
Precisão Relativa do Controle da Força	0.5 N	0.1 Nm
Alcance ajustável de rigidez cartesiana	0~3000N/m, 0~300Nm/rad	
Temperatura de Funcionamento	0°C~45°C	
Humidade	< 90% RH (sem condensação)	

Movimento

Repetibilidade	±0.03 mm	
Movimento do Eixo	Alcance de Trabalho	Velocidade Máxima
Eixo 1 (J1)	±170°	180°/s
Eixo 2 (J2)	±120°	150°/s
Eixo 3 (J3)	±120°	180°/s
Eixo 4 (J4)	±170°	225°/s
Eixo 5 (J5)	±120°	225°/s
Eixo 6 (J6)	±360°	225°/s
Velocidade máxima na extremidade da ferramenta	< 3 m/s	

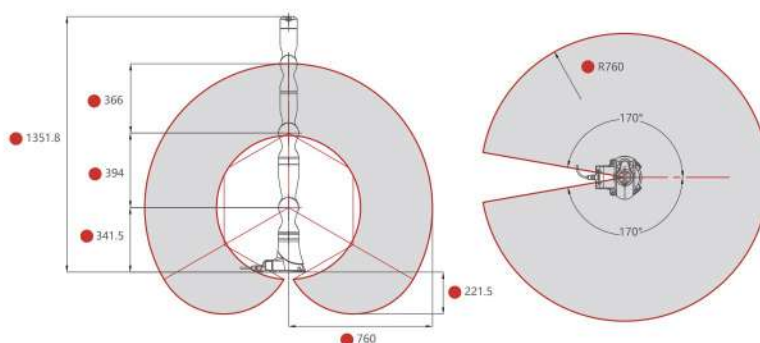
Características

Classificação IP	IP54
Classificação ISO Sala Limpa	5
Ruído	< 70 dB (A)
Instalação	Em qualquer ângulo
Portas I/O da ferramenta	2 Saídas Digitais, 2 Entradas Digitais
Interface de comunicação da ferramenta	RS485
Fonte de alimentação I/O da ferramenta	24V 1A
Portas de I/O de utilização do pedestal	4 saídas digitais, 4 entradas digitais, 4 I/O de segurança
Interface de Comunicação do Pedestal	2 Canais Ethernet
Fonte de Alimentação de Saída do Pedestal	24V, 1.5A



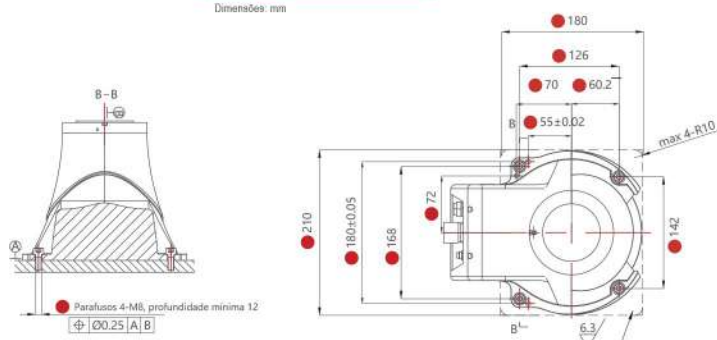
Alcance de Trabalho

Dimensões: mm



Fixação da Base

Dimensões: mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série BRCST- Robô Colaborativo

BRCST 3/1010 PRO



Especificações

Carga Máxima	3 kg
Alcance	1,010 mm
Peso	Cerca de 22 kg
Eixos	7
Tempo Médio Entre Falhas	> 50,000 h
Fonte de Alimentação	90-264VAC, 47-63Hz/48VDC
Programação	Controle Direto e Interface Gráfica

Performance

Potência	300 w	
Segurança	Mais de 20 características de segurança ajustáveis, incluindo detecção de colisão, paredes virtuais e modo de colaboração	
Certificação	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, EN ISO 10218-1, e requisitos de marcação EU CE	
Sensor de força (flange da ferramenta)	Force, x-y-z	Torque, x-y-z
Resolução da Medição da Força	0.1 N	0.02 Nm
Precisão Relativa do Controle da Força	0.5 N	0.1 Nm
Alcance ajustável de rigidez cartesiana	0~3000N/m, 0~300Nm/rad	
Temperatura de Funcionamento	0°C~45°C	
Humidade	< 90% RH (sem condensação)	

Movimento

Repetibilidade	±0.03 mm	
Movimento do Eixo	Alcance de Trabalho	Velocidade Máxima
Eixo 1 (J1)	±170°	180°/s
Eixo 2 (J2)	±120°	150°/s
Eixo 3 (J3)	±170°	180°/s
Eixo 4 (J4)	±120°	180°/s
Eixo 5 (J5)	±170°	225°/s
Eixo 6 (J6)	±120°	225°/s
Eixo 7 (J7)	±360°	225°/s
Velocidade máxima na extremidade da ferramenta	< 3 m/s	

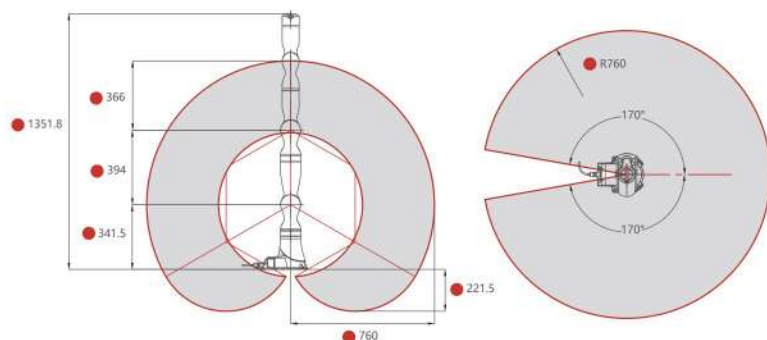
Características

Classificação IP	IP54
Classificação ISO Sala Limpa	5
Ruído	< 70 dB (A)
Instalação	Em qualquer ângulo
Portas I/O da ferramenta	2 Saídas Digitais, 2 Entradas Digitais
Interface de comunicação da ferramenta	RS485
Fonte de alimentação I/O da ferramenta	24V 1A
Portas de I/O de utilização do pedestal	4 saídas digitais, 4 entradas digitais, 4 I/O de segurança
Interface de Comunicação do Pedestal	2 Canais Ethernet
Fonte de Alimentação de Saída do Pedestal	24V, 1.5A



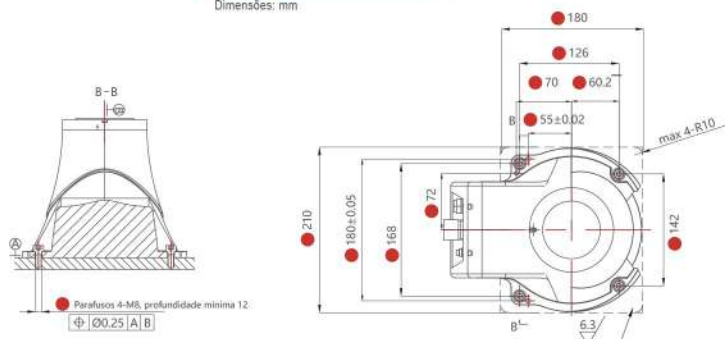
Alcance de Trabalho

Dimensões: mm



Fixação da Base

Dimensões: mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série BRCST- Robô Colaborativo

BRCST 7/1125



Especificações

Carga Máxima	7 kg
Alcance	1,125 mm
Peso	Cerca de 27 kg
Eixos	6
Tempo Médio Entre Falhas	> 50,000 h
Fonte de Alimentação	90-264VAC, 47-63Hz/48VDC
Programação	Controle Direto e Interface Gráfica

Performance

Potência	300 w	
Segurança	Mais de 20 características de segurança ajustáveis, incluindo detecção de colisão, paredes virtuais e modo de colaboração	
Certificação	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, EN ISO 10218-1, e requisitos de marcação EU CE	
Sensor de força (flange da ferramenta)	Força, x-y-z	Torque, x-y-z
Resolução da Medição da Força	0.1 N	0.02 Nm
Precisão Relativa do Controle da Força	0.5 N	0.1 Nm
Alcance ajustável de rigidez cartesiana	0~3000N/m, 0~300Nm/rad	
Temperatura de Funcionamento	0°C~45°C	
Humidade	< 90% RH (sem condensação)	

Movimento

Repetibilidade	±0.03 mm	
Movimento do Eixo	Alcance de Trabalho	Velocidade Máxima
Eixo 1 (J1)	±170°	90°/s
Eixo 2 (J2)	±120°	90°/s
Eixo 3 (J3)	±120°	180°/s
Eixo 4 (J4)	±170°	180°/s
Eixo 5 (J5)	±120°	180°/s
Eixo 6 (J6)	±360°	180°/s
Velocidade máxima na extremidade da ferramenta	< 2.8 m/s	

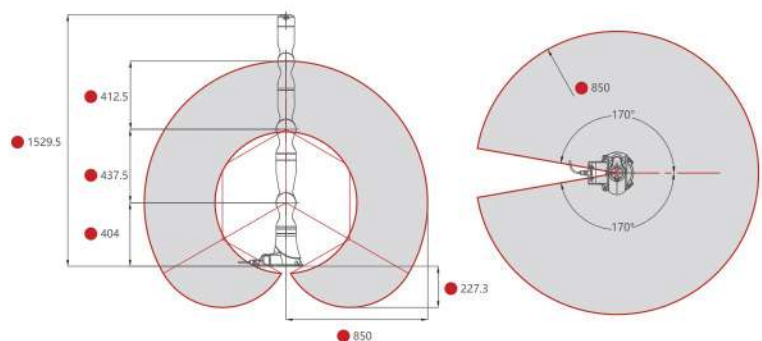
Características

Classificação IP	IP54
Classificação ISO Sala Limpa	5
Ruído	< 70 dB (A)
Instalação	Em qualquer ângulo
Portas I/O da ferramenta	2 Saídas Digitais, 2 Entradas Digitais
Interface de comunicação da ferramenta	RS485
Fonte de alimentação I/O da ferramenta	24V 1A
Portas de I/O de utilização do pedestal	4 saídas digitais, 4 entradas digitais, 4 I/O de segurança
Interface de Comunicação do Pedestal	2 Canais Ethernet
Fonte de Alimentação de Saída do Pedestal	24V, 1.5A



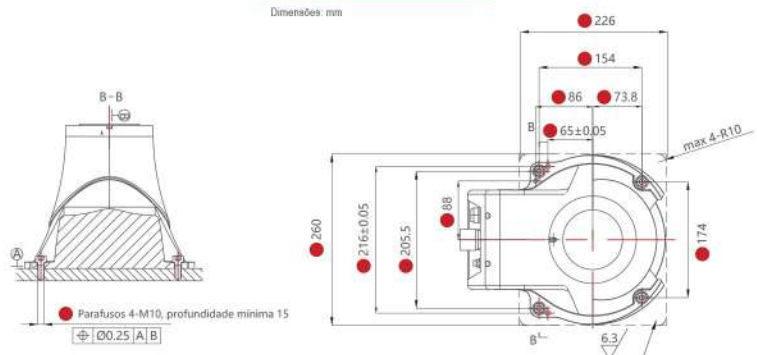
Alcance de Trabalho

Dimensões: mm



Fixação da Base

Dimensões: mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série BRCST- Robô Colaborativo

BRCST 7/1125 PRO



Especificações

Carga Máxima	7 kg
Alcance	1,125 mm
Peso	Cerca de 29 kg
Eixos	7
Tempo Médio Entre Falhas	> 50.000 h
Fonte de Alimentação	90-264VAC, 47-63Hz/48VDC
Programação	Controle Direto e Interface Gráfica

Performance

Potência	350 w	
Segurança	Mais de 20 características de segurança ajustáveis, incluindo detecção de colisão, paredes virtuais e modo de colaboração	
Certificação	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, EN ISO 10218-1, e requisitos de marcação EU CE	
Sensor de força (flange da ferramenta)	Força, x-y-z	Torque, x-y-z
Resolução da Medição da Força	0.1 N	0.02 Nm
Precisão Relativa do Controle da Força	0,5 N	0.1 Nm
Alcance ajustável de rigidez cartesiana	0~3000N/m, 0~300Nm/rad	
Temperatura de Funcionamento	0°C~45°C	
Humidade	< 90% RH (sem condensação)	

Movimento

Repetibilidade	±0.03 mm	
Movimento do Eixo	Alcance de Trabalho	Velocidade Máxima
Eixo 1 (J1)	±170°	90°/s
Eixo 2 (J2)	±120°	90°/s
Eixo 3 (J3)	±170°	120°/s
Eixo 4 (J4)	±120°	120°/s
Eixo 5 (J5)	±170°	120°/s
Eixo 6 (J6)	±120°	120°/s
Eixo 7 (J7)	±360°	120°/s
Velocidade máxima na extremidade da ferramenta	< 2.5 m/s	

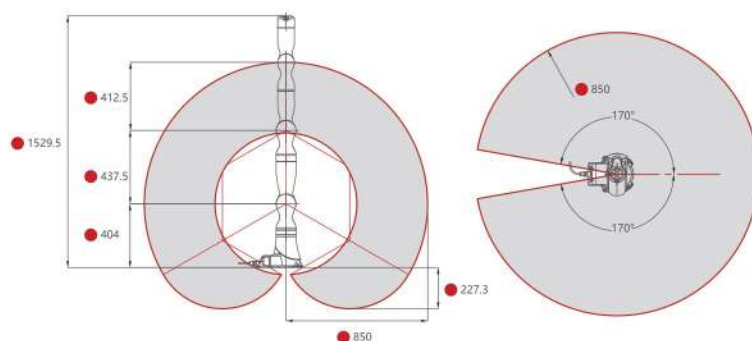
Características

Classificação IP	IP54
Classificação ISO Sala Limpa	5
Ruído	< 70 dB (A)
Instalação	Em qualquer ângulo
Portas I/O da ferramenta	2 Saídas Digitais, 2 Entradas Digitais
Interface de comunicação da ferramenta	RS485
Fonte de alimentação I/O da ferramenta	24V 1A
Portas de I/O de utilização do pedestal	4 saídas digitais, 4 entradas digitais, 4 I/O de segurança
Interface de Comunicação do Pedestal	2 Canais Ethernet
Fonte de Alimentação de Saída do Pedestal	24V, 1.5A



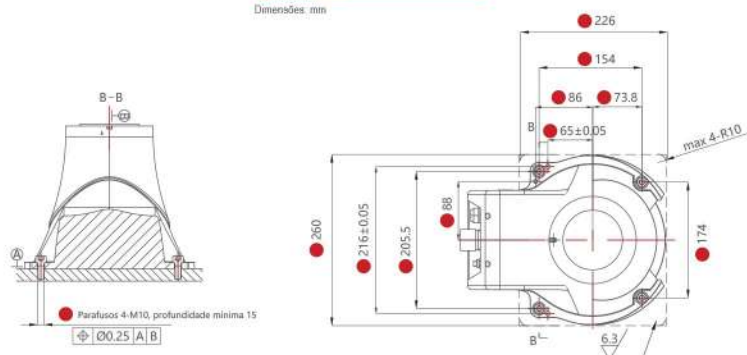
Alcance de Trabalho

Dimensões mm



Fixação da Base

Dimensões mm



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

ROBÔS SCARA



contato@stahlmeyer.com.br

stahlmeyer.com.br

+55 (19) 99840-7523

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 4215B



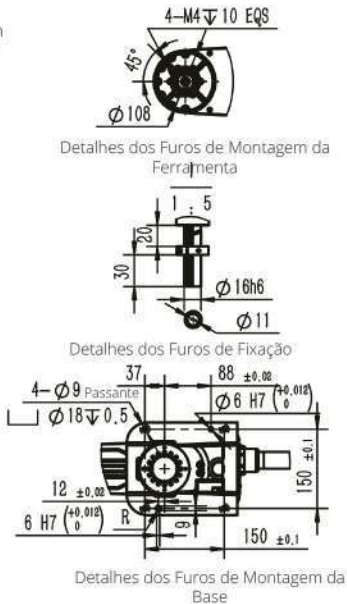
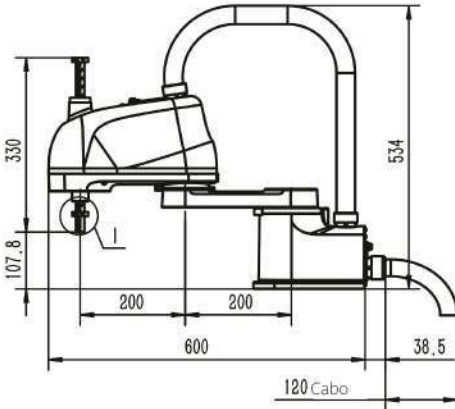
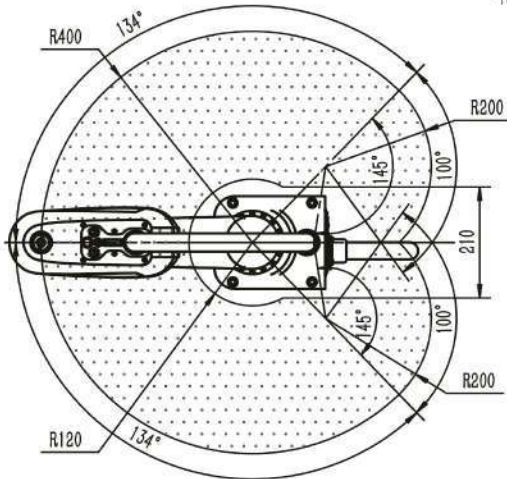
Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±134°
	J2	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±145°
Potência do Motor	J3	Curso	150mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
	J1		400W
	J2		200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6283mm/s
	J3		952mm/s
	J4		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		0.009Kgm²
	Máximo		0.067Kgm²
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

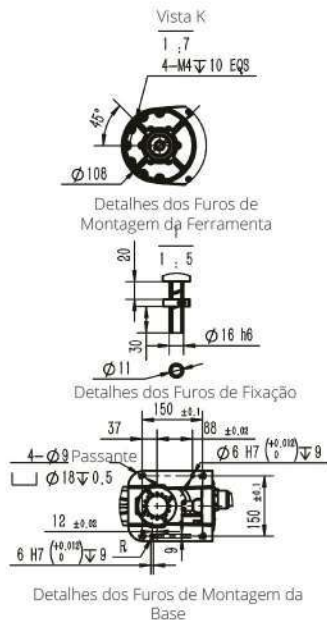
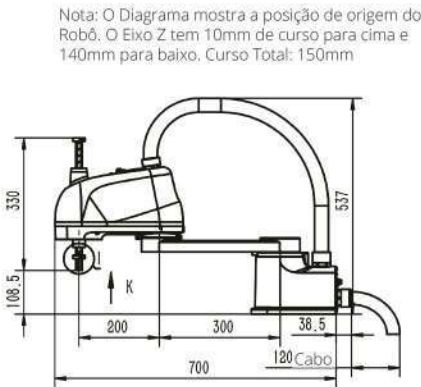
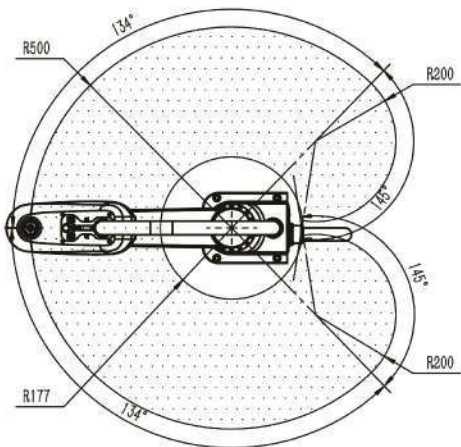


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±134°
	J2	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±145°
Potência do Motor	J3	Curso	150mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		400W
			200W
	J3		100W
	J4		100W
Repetibilidade de Posicionamento	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		0.009Kg ^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			13.5kg



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)



Série RHMB - Robô Scara

RHMB 5520B

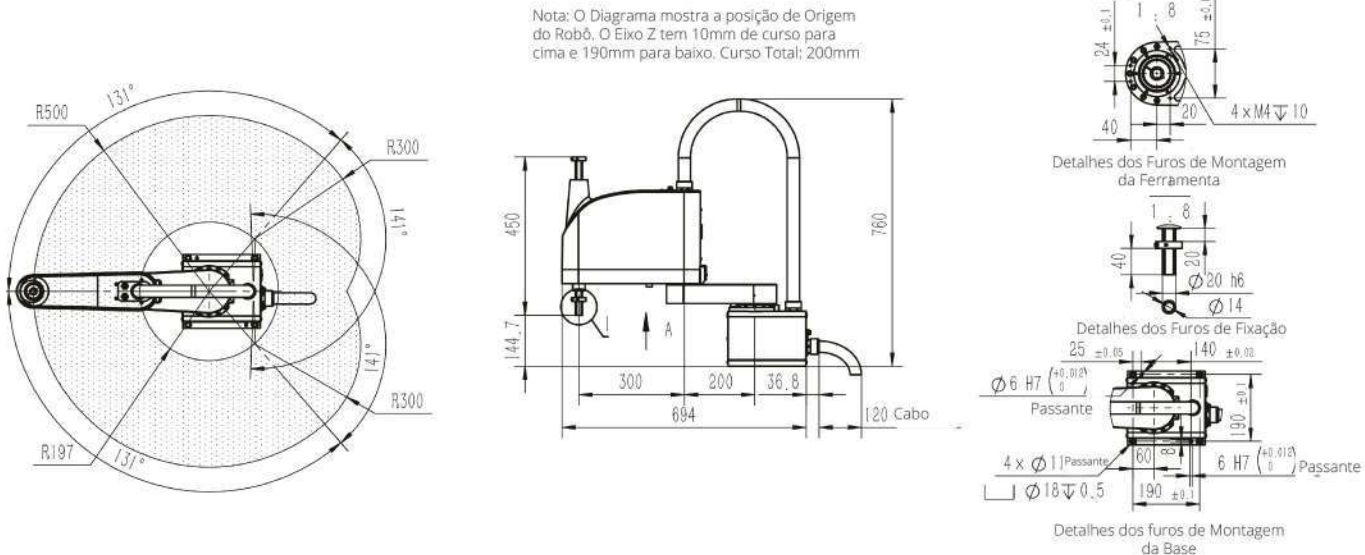


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±131°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±141°
	J3	Curso	200mm
Potência do Motor	J4	Alcance de Rotação	±360°
	J1		750W
	J2		400W
	J3		200W
	J4		200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6447.5mm/s
	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		0.05Kgm²
	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			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)



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 6215B

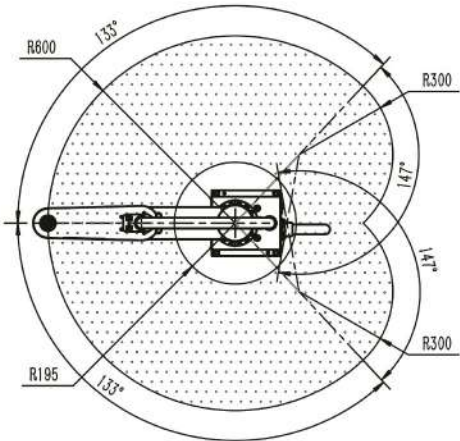


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±133°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±147°
	J3	Curso	150mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
Potência do Motor		J1	750W
		J2	400W
		J3	100W
		J4	100W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		7068.6mm/s
	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	0.005Kgmm²
		Máximo	0.035Kgmm²
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

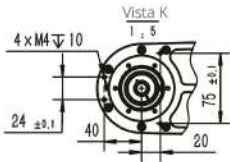
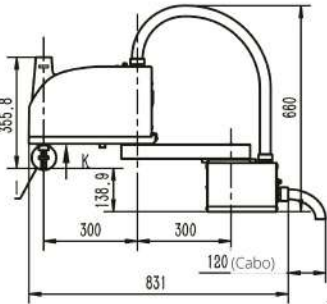


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.35s	600	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

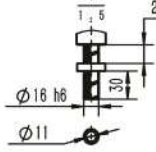
■ RHMB 6215B Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



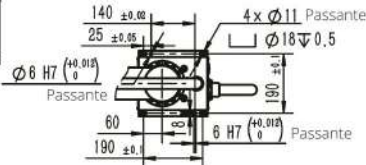
Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robô. O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 140mm para baixo. Curso Total 150mm



Detalhes dos Furos de Montagem da Ferramenta



Detalhes dos Furos de Fixação



Detalhes dos Furos de Montagem da Base

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 6520

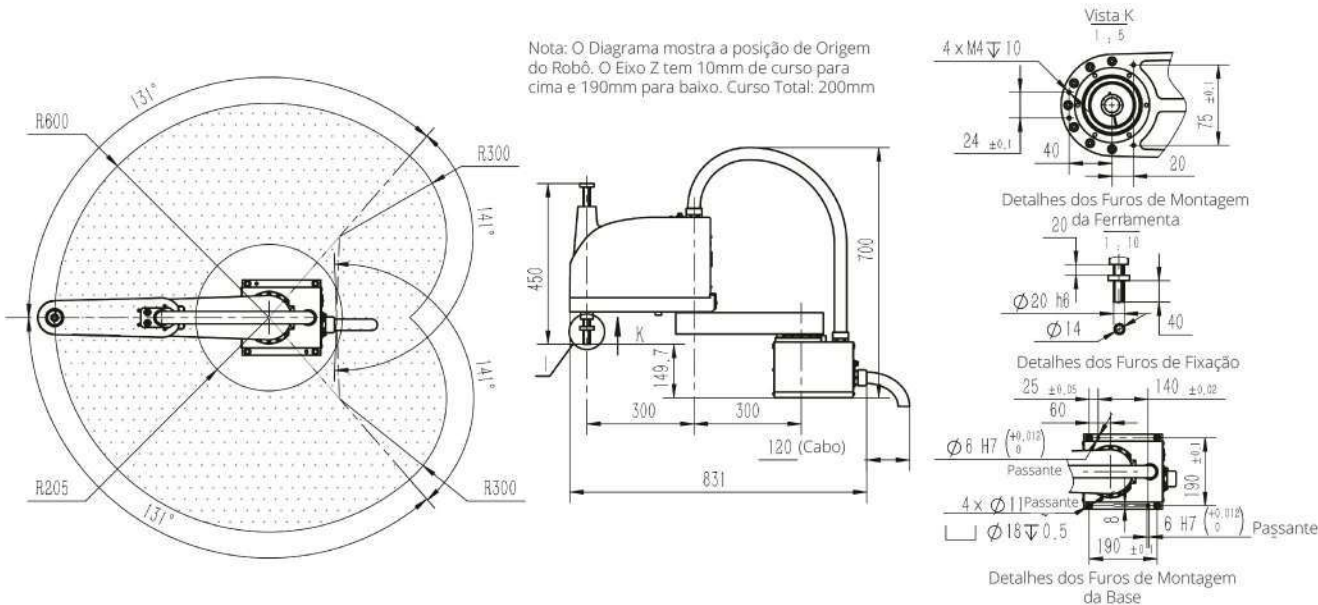


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±131°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±141°
	J3	Curso	200mm
Potência do Motor	J4	Alcance de Rotação	±360°
	J1		750W
	J2		400W
	J3		200W
	J4		200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		7068.6mm/s
	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		0.05Kgm²
	Máximo		0.2Kgm²
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

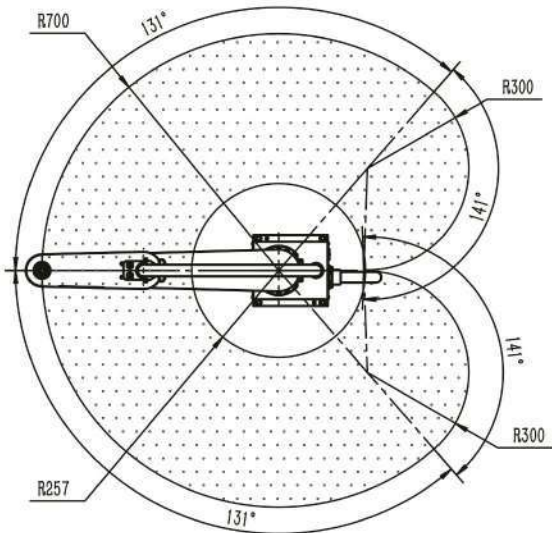


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±131°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±141°
	J3	Curso	250mm
Potência do Motor	J4	Alcance de Rotação	±360°
	J1		750W
	J2		200W
	J3		100W
	J4		100W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		7723.1mm/s
	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

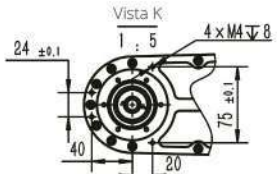
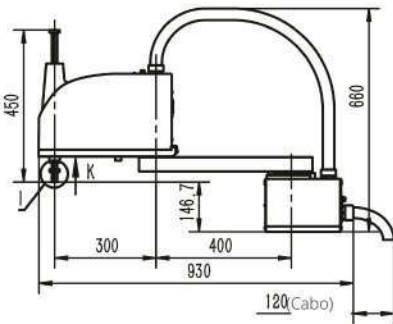


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.4s	700	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

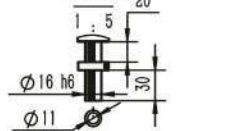
■ RHMB 7225 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



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 Montagem da Base

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 7520

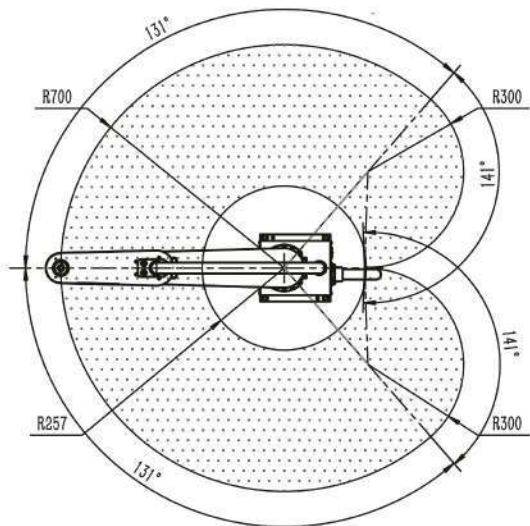


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±131°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±141°
	J3	Curso	200mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
Potência do Motor		J1	750W
		J2	400W
		J3	200W
		J4	200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6806.8mm/s
	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

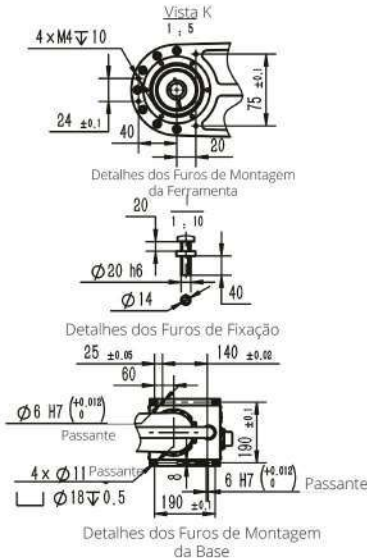
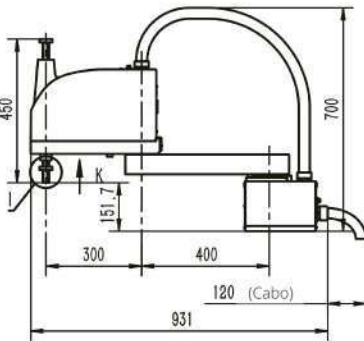


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.41s	700	5kg / 10kg	PC / IHM ou QC410

■ 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 8520

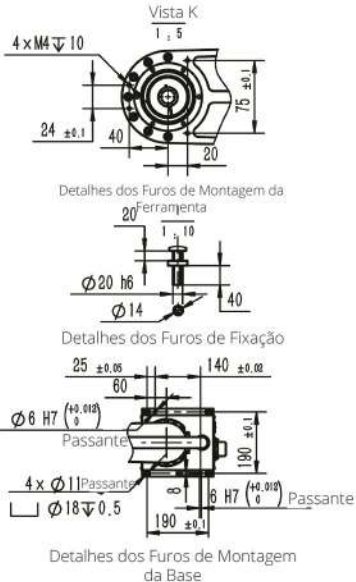
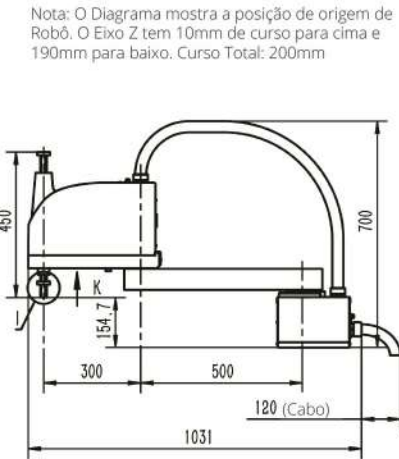
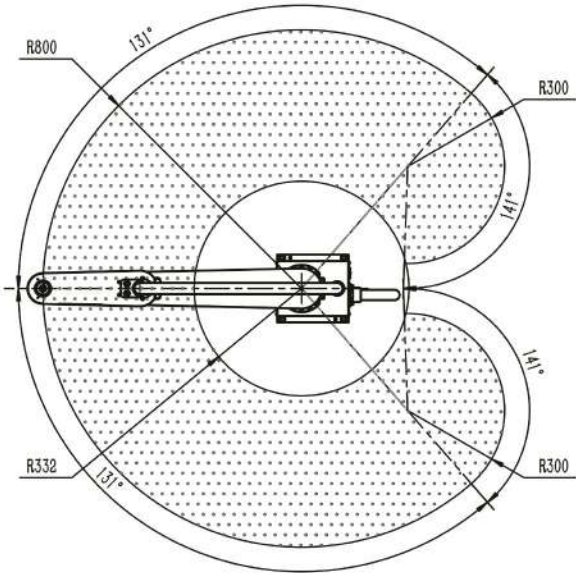


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	500mm
		Alcance de Rotação	±131°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±141°
	J3	Curso	200mm
Potência do Motor	J4	Alcance de Rotação	±360°
	J1		750W
	J2		400W
	J3		200W
	J4		200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6632.3mm/s
	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-Ø6mm
Método de Instalação			Bancada
Peso			26.5kg



Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.42s	800	5kg / 10kg	PC / IHM ou QC410

■ RHMB 8520 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 61030B



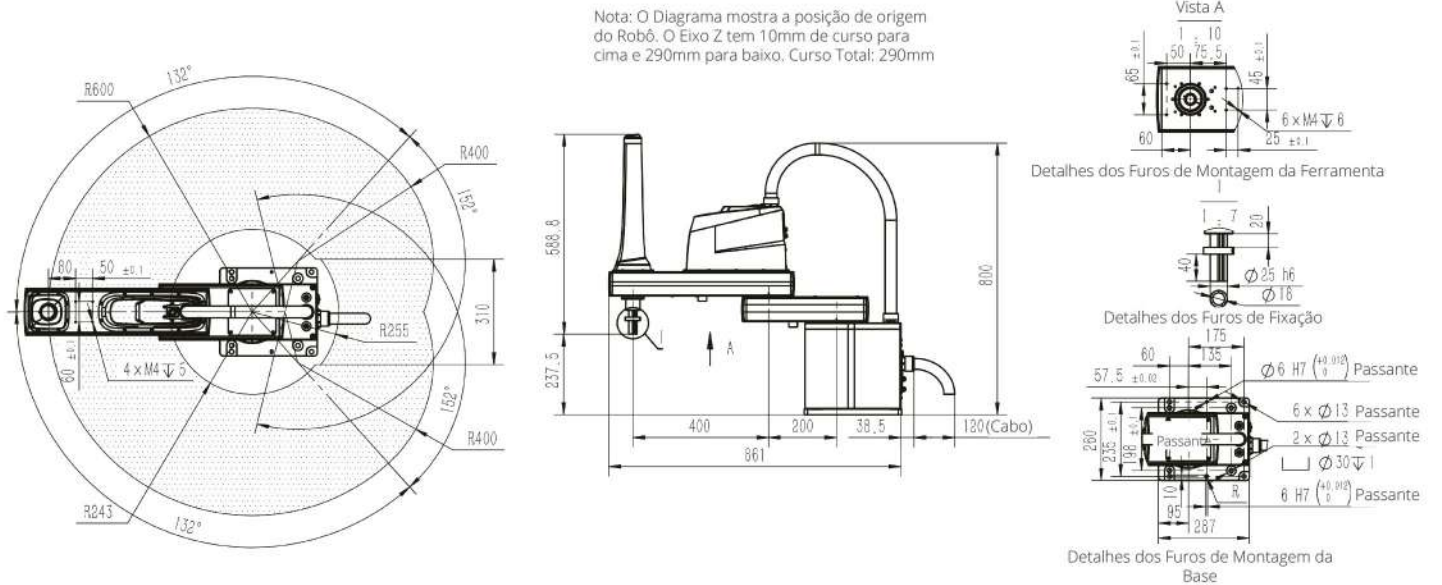
Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±132°
	J2	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±152°
	J3	Curso	300mm
Potência do Motor	J4	Alcance de Rotação	±360°
	J1		1000W
	J2		400W
	J3		400W
	J4		200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		7800mm/s
	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)



Série RHMB - Robô Scara

RHMB 81030B



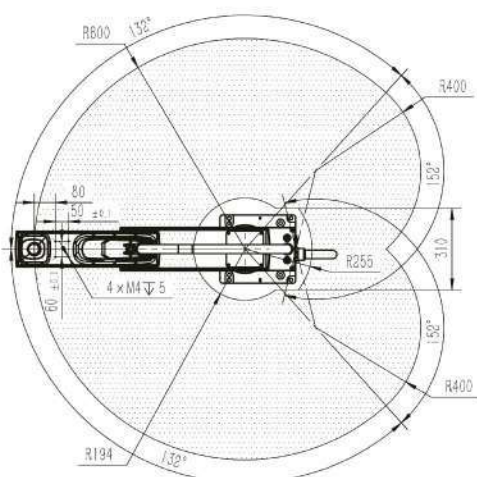
Família			Scara
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±132°
	J2	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±152°
	J3	Curso	300mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
Potência do Motor		J1	1000W
		J2	400W
		J3	400W
		J4	200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		8100mm/s
	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	0.1Kgm²
		Máximo	0.9Kgm²
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



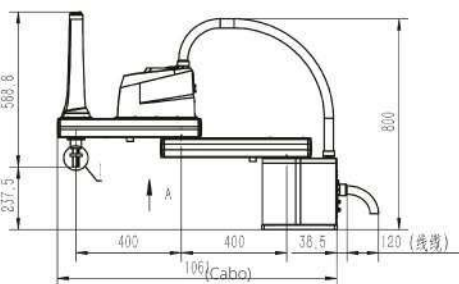
Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.45s	800	10kg / 20kg	PC / IHM ou QC410

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

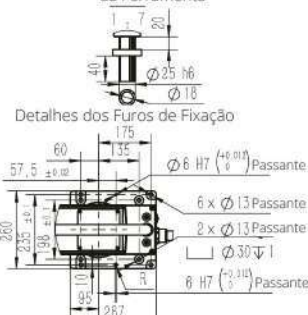
■ RHMB 81030B Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



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



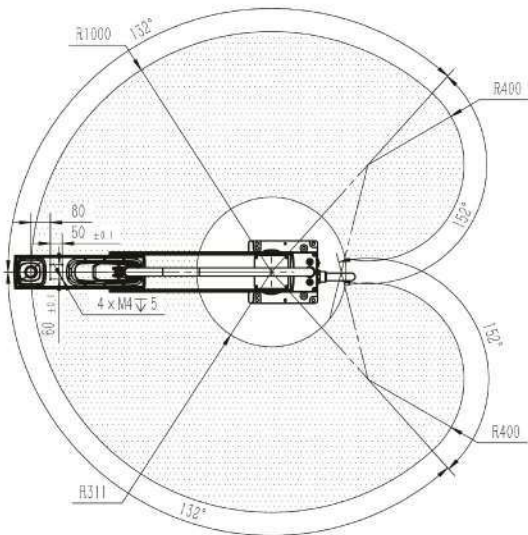
Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	600mm
		Alcance de Rotação	±132°
	J2	Comprimento do Braço	400mm
		Alcance de Rotação	±152°
	J3	Curso	300mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
Potência do Motor		J1	1000W
		J2	400W
		J3	400W
		J4	200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		8300mm/s
	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	0.1Kg ^{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			48.1kg



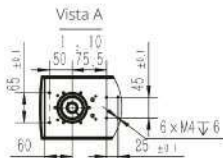
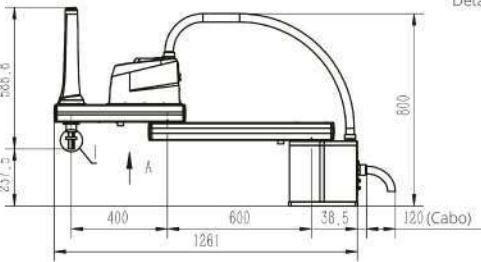
Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.40s	1000	10kg / 20kg	PC / IHM ou QC410

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

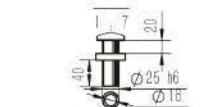
■ RHMB 101030B Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



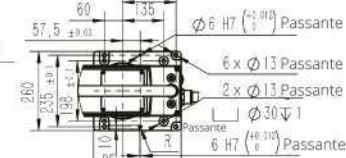
Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robô. O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 290mm para baixo. Curso Total: 300mm



Detalhes dos Furos de Montagem da Ferramenta



Detalhes dos Furos de 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°
Potência do Motor	J3	Curso	300mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
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		0.1Kgm²
	Máximo		0.9Kgm²
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

0.57s

Comprimento do Braço (mm)

1200

Carga Nominal / Máxima

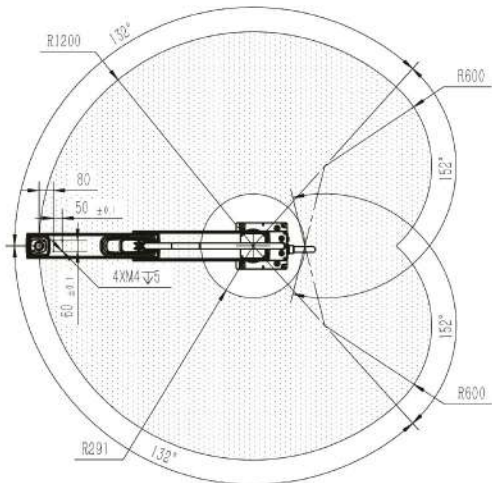
10kg / 20kg

Sistema de Controle Adaptativo

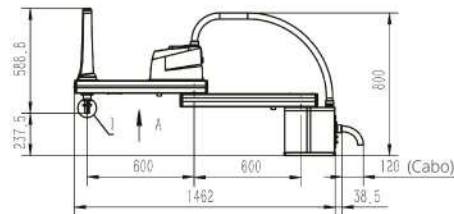
PC / IHM ou QC410

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



Detalhes dos Furos de Montagem da Base

Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMBP - Robô Scara

RHMBP 122040

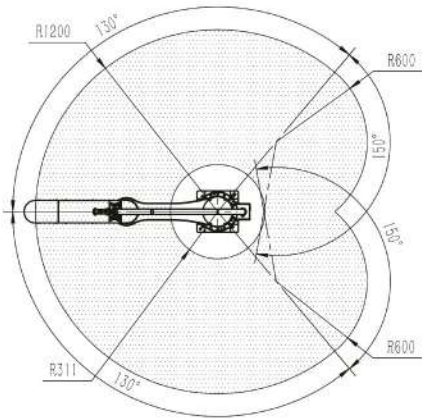


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	600mm
		Alcance de Rotação	±130°
	J2	Comprimento do Braço	600mm
		Alcance de Rotação	±150°
	J3	Curso	400mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
Potência do Motor		J1	1500W
		J2	750W
		J3	750W
		J4	400W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		7400mm/s
	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

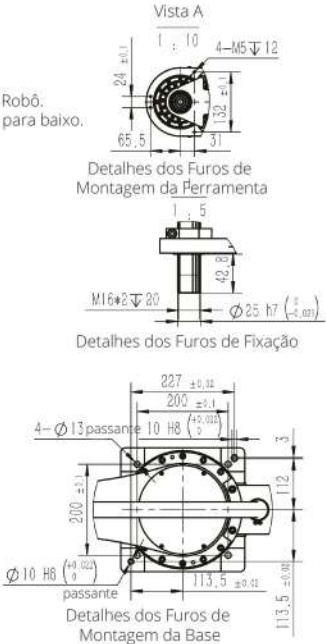
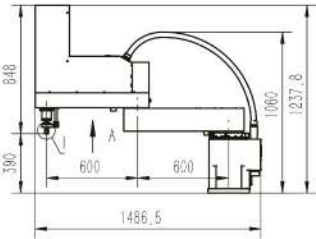


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
1s	1200	20kg / 50kg	PC / IHM ou QC410

■ 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



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMB - Robô Scara

RHMB 4215AV

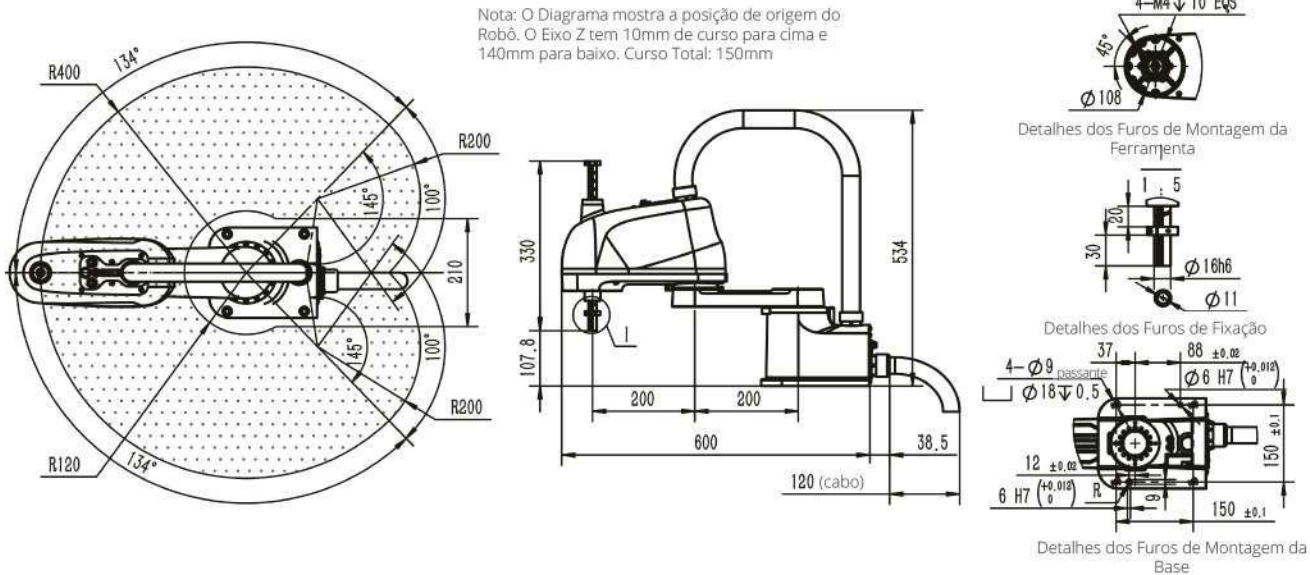


Família			Scara
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±136°
	J2	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±145°
	J3	Curso	150mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
Potência do Motor		J1	400W
		J2	200W
		J3	100W
		J4	100W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6283.2mm/s
	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	0.009Kg ^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			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)



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMT - Robô Scara

RHMT 3215

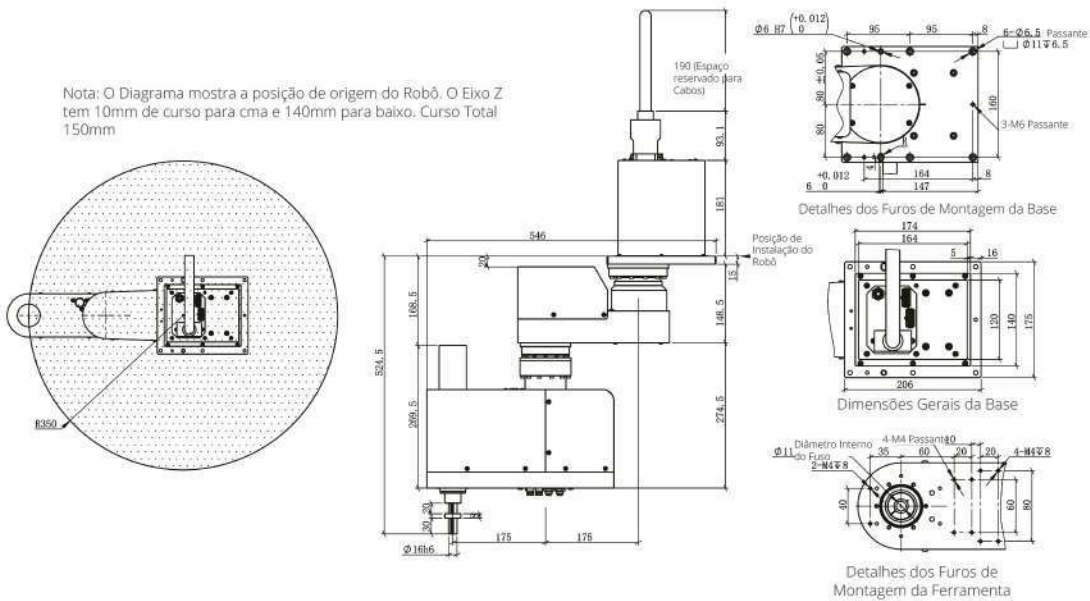


Família			Scara
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	175mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J2	Comprimento do Braço	175mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J3	Curso	150mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
Potência do Motor		J1	750W
		J2	400W
		J3	100W
		J4	100W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		5390mm/s
	J3		952.4mm/s
	J4		1666.7°/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	0.005Kg ^m ²
		Máximo	0.035Kg ^m ²
IO do Usuário			Conector DB 26 , 7 Vias DO, 6 Vias DI
Configuração da Mangueira de Ar			2-Φ6mm
Método de Instalação			Supensão
Peso			20.5kg



Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.40s	350	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

■ RHMT 3215 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RHMT - Robô Scara

RHMT 5215

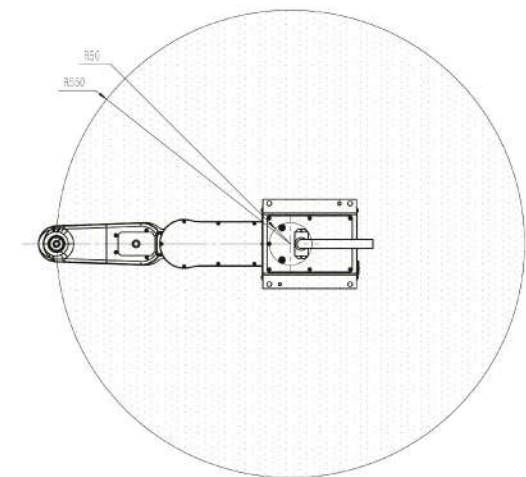


Família			Scara
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	250mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J3	Curso	150mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
Potência do Motor		J1	750W
		J2	200W
		J3	100W
		J4	100W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6942.4mm/s
	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	0.005Kg ^{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			21kg

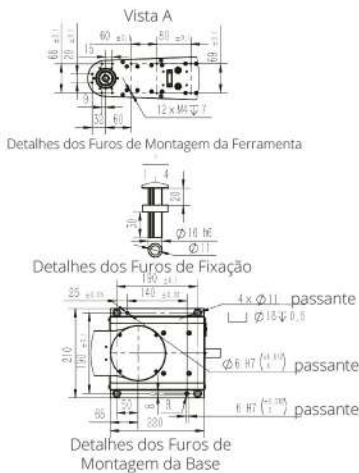
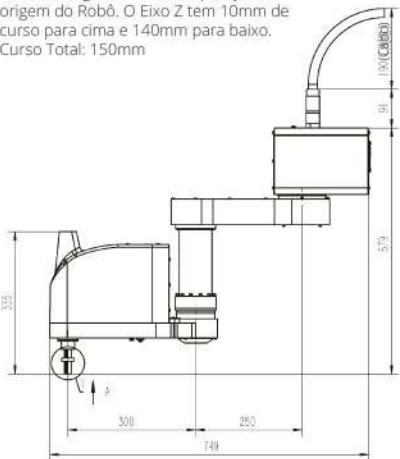


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.42s	550	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

■ 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



Série RHMT - Robô Scara

RHMT 6115

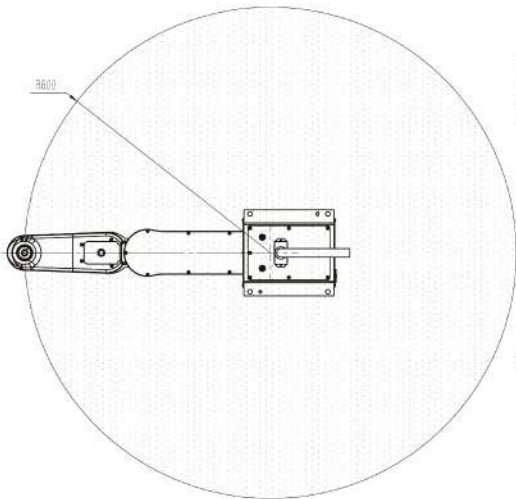


Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J3	Curso	150mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
Potência do Motor		J1	750W
		J2	200W
		J3	100W
		J4	100W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		7395.3mm/s
	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	0.005Kgm²
		Máximo	0.035Kgm²
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

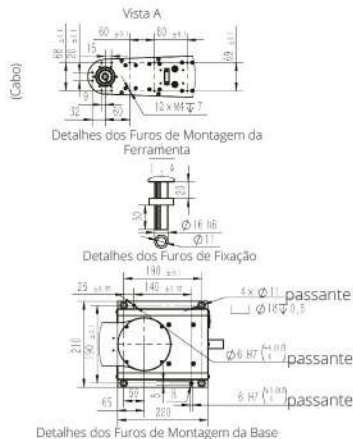
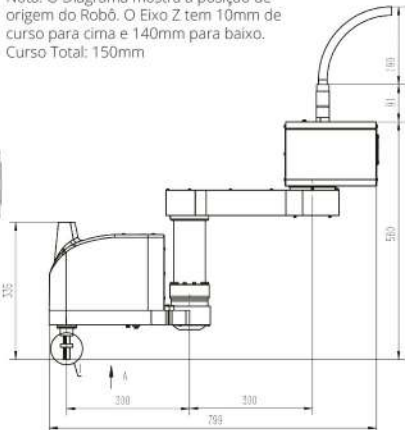


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.42s	600	1kg / 3kg	PC / IHM ou QC410

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



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 8320



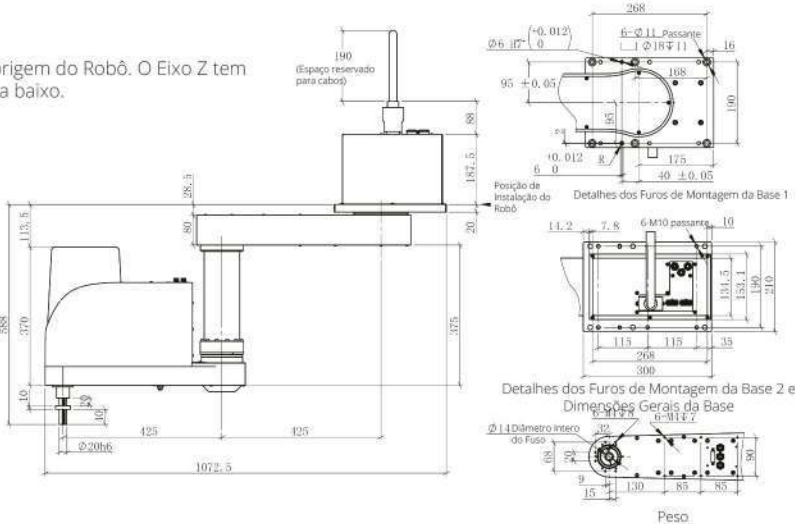
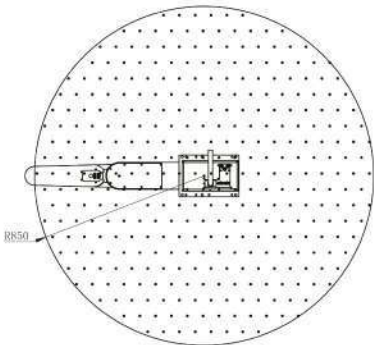
Família		Scara	
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	425mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J2	Comprimento do Braço	425mm
		Alcance de Rotação	±360°
	J3	Curso	200mm
Potência do Motor	J4	Alcance de Rotação	±360°
	J1		750W
	J2		400W
	J3		200W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6606.2mm/s
	J3		1388.9mm/s
	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		0.05Kgm²
	Máximo		0.2Kgm²
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

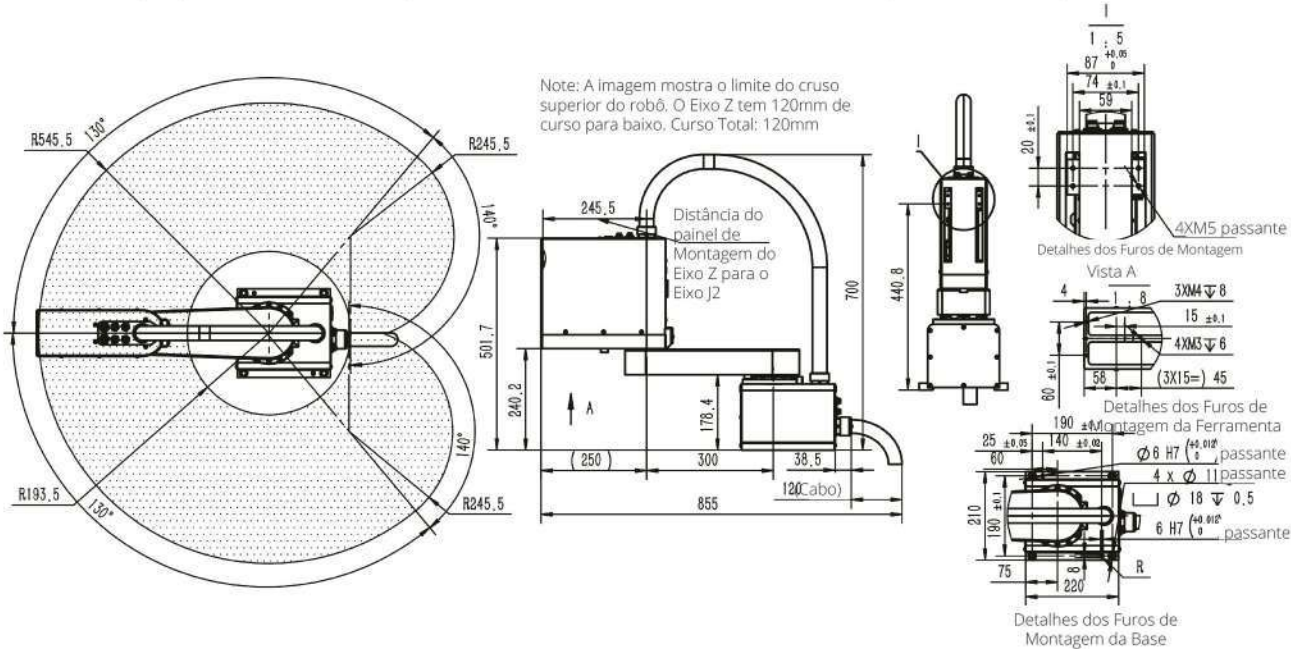


Família			Scara
Número de Eixos			3
Especificações dos Eixos	Eixo X	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±130°
	Eixo Y	Comprimento do Braço	250mm
		Alcance de Rotação	±140°
	Eixo Z	Curso	120mm
Potência do Motor		J1	750W
		J2	400W
		J3	200W
		J4	/
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6217.7mm/s
	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-Φ6mm
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)



Série RHR - Robô Scara

RHR 5216

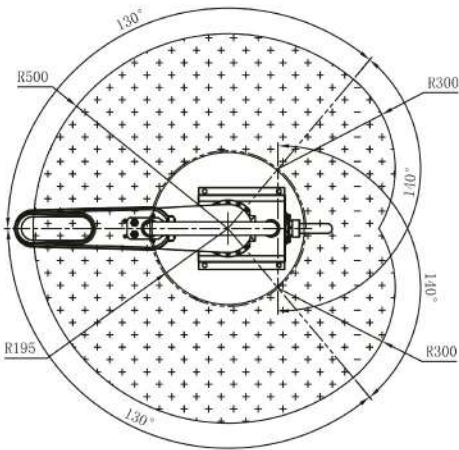


Família			Scara
Especificações dos Eixos	J1	Comprimento do Braço	200mm
		Alcance de Rotação	±130°
	J2	Comprimento do Braço	300mm
		Alcance de Rotação	±140°
	J3	Curso	160mm
	J4	Alcance de Rotação	±360°
Potência do Motor		J1	750W
		J2	400W
		J3	100W
		J4	400W
Velocidade Máxima	União de J1 e J2		6414.1mm/s
	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

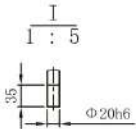
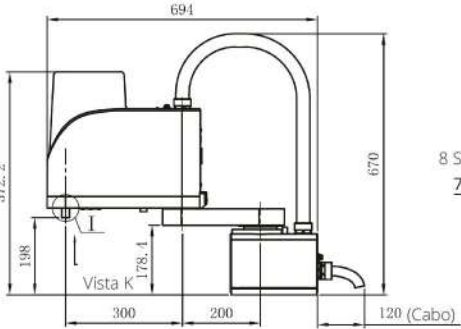


Tempo de ciclo padrão	Comprimento do Braço (mm)	Carga Nominal / Máxima	Sistema de Controle Adaptativo
0.39s	500	2kg / 5kg	PC / IHM ou QC410

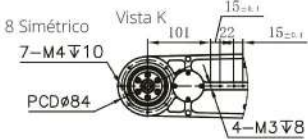
■ RHR 5216 Espaço de Movimentação do Robô, Dimensões de Construção e Instalação: (Unidade: mm)



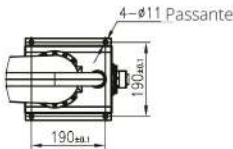
Nota: O Diagrama mostra a posição de origem do Robô. O Eixo Z tem 10mm de curso para cima e 150mm para baixo. Curso Total: 160mm



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



ROBÔS

PARALELOS DELTA



contato@stahlmeyer.com.br

stahlmeyer.com.br

+55 (19) 99840-7523

Série RPD - Robô Paralelo Delta

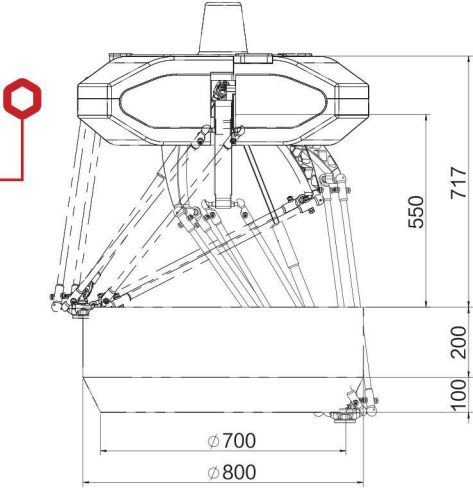
RPD 3/800S3



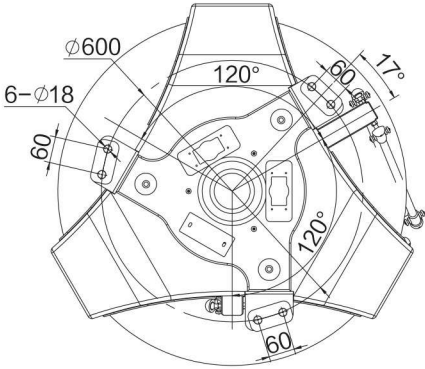
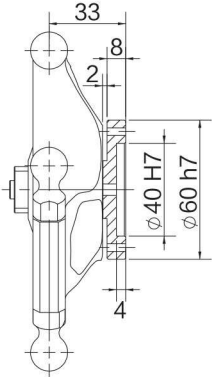
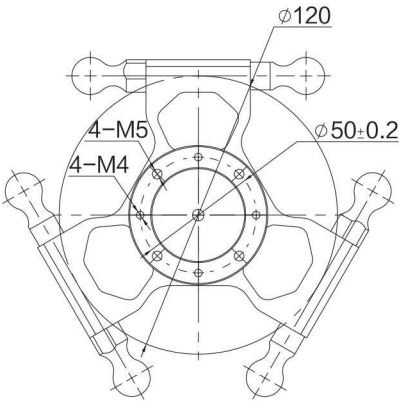
Especificações		
Carga Nominal		3 kg
Raio Máximo de Trabalho		800mm
Eixos		4
Precisão de posicionamento repetitivo		±0.08mm
Precisão de posicionamento repetitivo do ângulo de quatro eixos		±0.2°
25/305/25	0.1 kg	0.252s
	1 kg	0.28s
	3 kg	0.304s
	6 kg	/
90/400/90	0.1 kg	0.283s
	1 kg	0.365s
	3 kg	0.389s
	6 kg	/
	15 kg	/
Velocidade Máxima		6m/s
Fonte de Alimentação		AC380V ± 10% de Três Fases, 50/60HZ
Potência		3.2KW
Classificação IP		IP54
Peso		120kg



Alcance Operacional	
Distância do plano de instalação ao plano superior de trabalho	717mm
Distância do centro do eixo do redutor ao plano superior de trabalho	550mm
Altura do espaço cilíndrico de trabalho	200mm
Altura do espaço cônico de trabalho	100mm
Diâmetro cilíndrico do espaço de trabalho	800mm
Diâmetro da ponta cônica do espaço de trabalho	700mm



Dimensão de Montagem:



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RPD - Robô Paralelo Delta

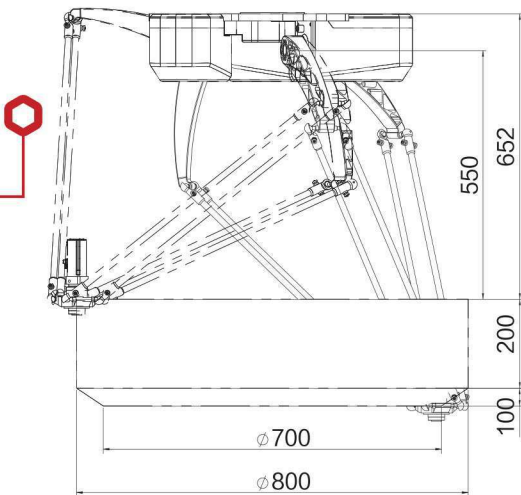
RPD 3/800ME3



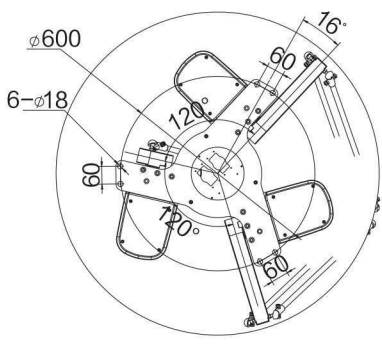
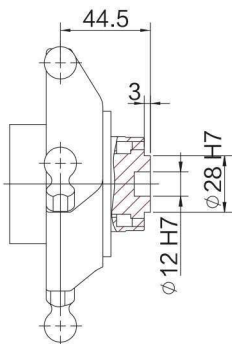
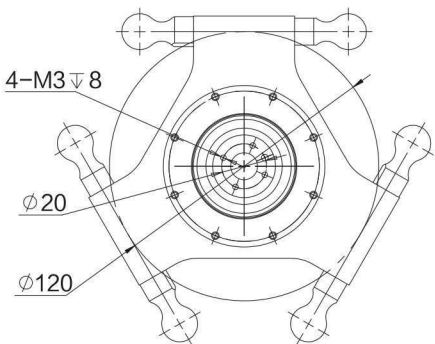
Especificações		
Carga Nominal		3 kg
Raio Máximo de Trabalho		800mm
Eixos		4 (Com Opção de 3 Eixos)
Precisão de posicionamento repetitivo		±0.08mm
Precisão de posicionamento repetitivo do ângulo de quatro eixos		±0.05°
25/305/25	0.1 kg	0.43s
	1 kg	0.433s
	3 kg	0.517s
	6 kg	/
90/400/90	0.1 kg	0.543s
	1 kg	0.543s
	3 kg	0.652s
	6 kg	/
	15 kg	/
Velocidade Máxima		10m/s
Fonte de Alimentação		AC380V ± 10% de Três Fases, 50/60HZ
Potência		3.5KW
Classificação IP		IP54
Peso		65kg



Alcance Operacional	
Distância do plano de instalação ao plano superior de trabalho	652mm
Distância do centro do eixo do redutor ao plano superior de trabalho	550mm
Altura do espaço cilíndrico de trabalho	200mm
Altura do espaço cônico de trabalho	100mm
Diâmetro cilíndrico do espaço de trabalho	800mm
Diâmetro da ponta cônica do espaço de trabalho	700mm



Dimensão de Montagem:



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

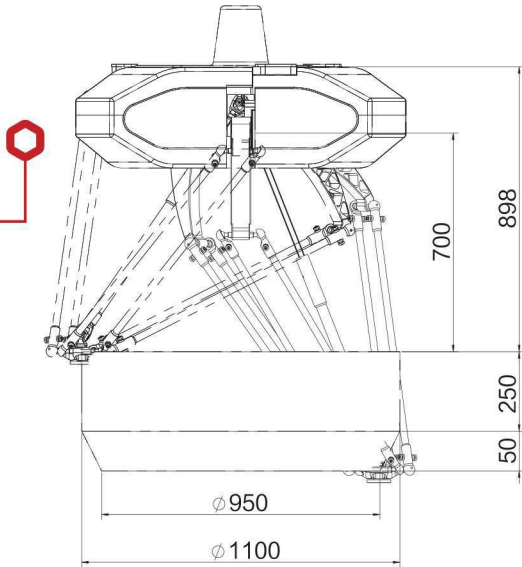
Delta

Série RPD - Robô Paralelo Delta

RPD 3/1100S3

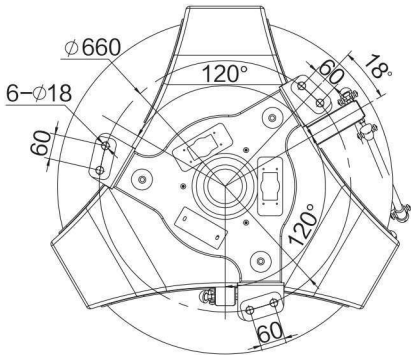
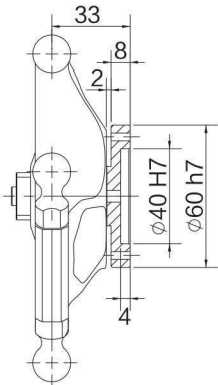
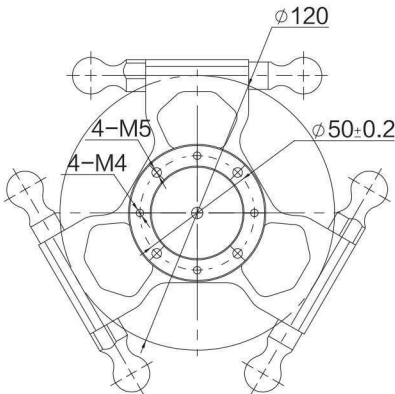


Especificações		
Carga Nominal		3 kg
Raio Máximo de Trabalho		1100mm
Eixos		4
Precisão de posicionamento repetitivo		±0.03mm
Precisão de posicionamento repetitivo do ângulo de quatro eixos		±0.2°
25/305/25	0.1 kg	0.29s
	1 kg	0.34s
	3 kg	0.37s
	6 kg	/
90/400/90	0.1 kg	0.38s
	1 kg	0.405s
	3 kg	0.45s
	6 kg	/
	15 kg	/
Velocidade Máxima		10m/s
Fonte de Alimentação		AC380V ± 10% de Três Fases, 50/60HZ
Potência		3.2KW
Classificação IP		IP54
Peso		160kg



Alcance Operacional	
Distância do plano de instalação ao plano superior de trabalho	898mm
Distância do centro do eixo do redutor ao plano superior de trabalho	700mm
Altura do espaço cilíndrico de trabalho	250mm
Altura do espaço cônico de trabalho	50mm
Diâmetro cilíndrico do espaço de trabalho	1100mm
Diâmetro da ponta cônica do espaço de trabalho	950mm

Dimensão de Montagem:



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RPD - Robô Paralelo Delta

RPD 3/1100ME3



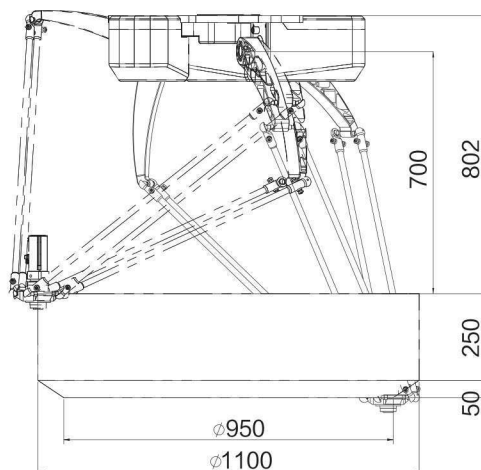
Especificações

Carga Nominal	3 kg	
Raio Máximo de Trabalho	1100mm	
Eixos	4 (Com Opção de 3 Eixos)	
Precisão de posicionamento repetitivo	±0.08mm	
Precisão de posicionamento repetitivo do ângulo de quatro eixos	±0.05°	
25/305/25	0.1 kg	0.41s
	1 kg	0.476s
	3 kg	0.55s
	6 kg	/
90/400/90	0.1 kg	0.54s
	1 kg	0.607s
	3 kg	0.72s
	6 kg	/
	15 kg	/
Velocidade Máxima	10m/s	
Fonte de Alimentação	AC380V ± 10% de Três Fases, 50/60HZ	
Potência	3.5KW	
Classificação IP	IP54	
Peso	65kg	

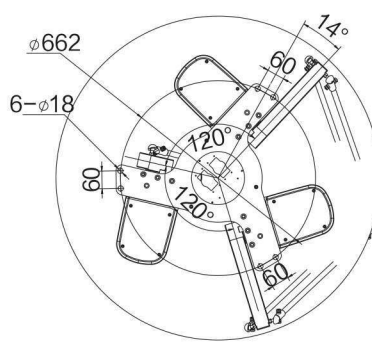
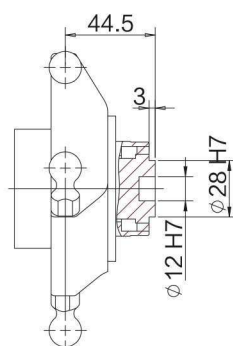
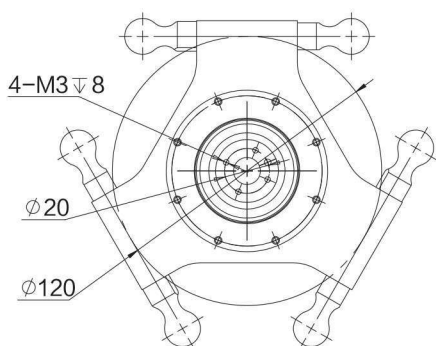


Alcance Operacional

Distância do plano de instalação ao plano superior de trabalho	802mm
Distância do centro do eixo do redutor ao plano superior de trabalho	700mm
Altura do espaço cilíndrico de trabalho	250mm
Altura do espaço cônico de trabalho	50mm
Diâmetro cilíndrico do espaço de trabalho	1100mm
Diâmetro da ponta cônica do espaço de trabalho	950mm



Dimensão de Montagem:



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RPD - Robô Paralelo Delta

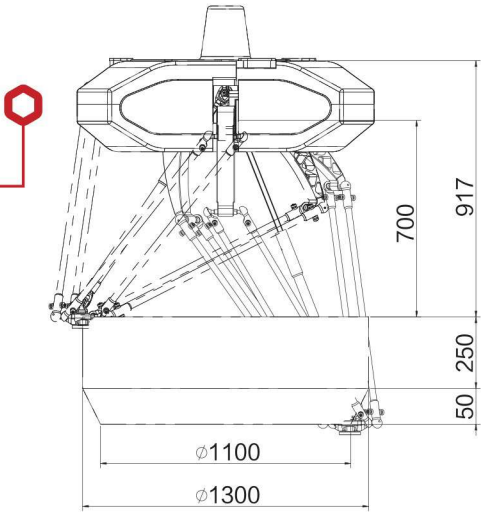
RPD 6/1300S6



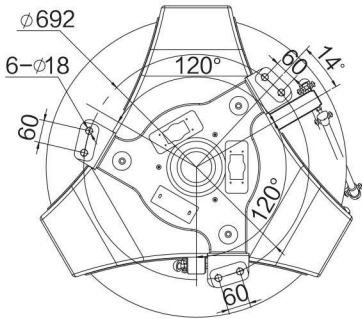
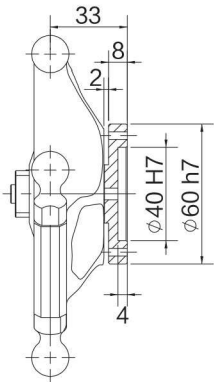
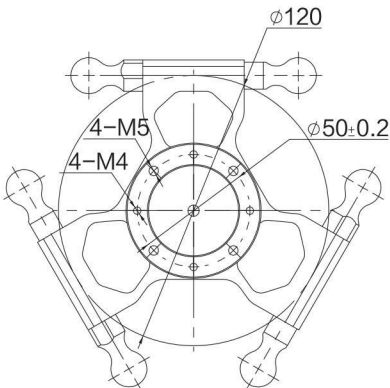
Especificações		
Carga Nominal		6 kg
Raio Máximo de Trabalho		1300mm
Eixos		4 (com opção de 3 Eixos)
Precisão de posicionamento repetitivo		±0.08mm
Precisão de posicionamento repetitivo do ângulo de quatro eixos		±0.2°
25/305/25	0.1 kg	0.26s
	1 kg	0.32s
	3 kg	0.42s
	6 kg	0.49s
90/400/90	0.1 kg	0.42s
	1 kg	0.49s
	3 kg	0.54s
	6 kg	0.61s
	15 kg	/
Velocidade Máxima		10m/s
Fonte de Alimentação		AC380V ± 10% de Três Fases, 50/60HZ
Potência		4.7KW
Classificação IP		IP54
Peso		160kg



Alcance Operacional	
Distância do plano de instalação ao plano superior de trabalho	917mm
Distância do centro do eixo do redutor ao plano superior de trabalho	700mm
Altura do espaço cilíndrico de trabalho	250mm
Altura do espaço cônico de trabalho	50mm
Diâmetro cilíndrico do espaço de trabalho	1300mm
Diâmetro da ponta cônica do espaço de trabalho	1100mm



Dimensão de Montagem:



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RPD - Robô Paralelo Delta

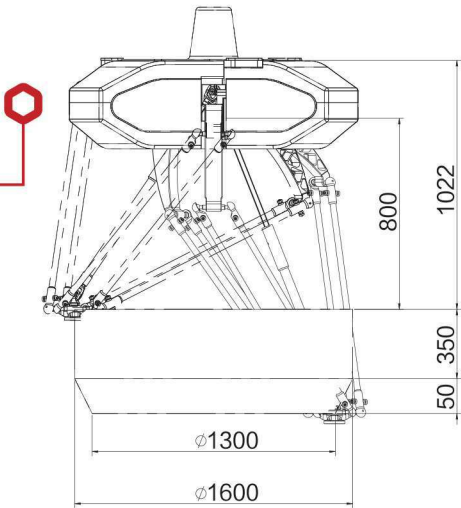
RPD 6/1600S6



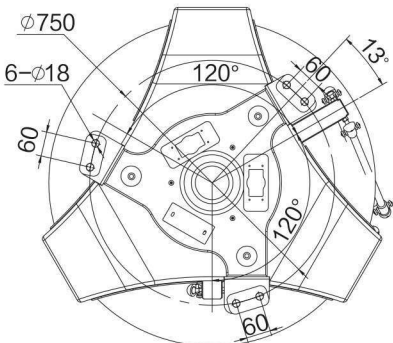
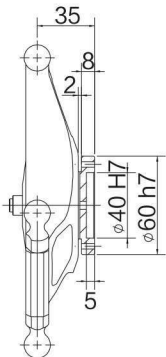
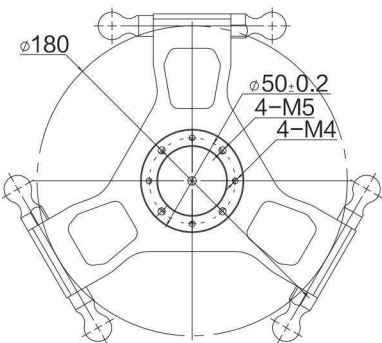
Especificações		
Carga Nominal		6 kg
Raio Máximo de Trabalho		1600mm
Eixos		4 (com opção de 3 Eixos)
Precisão de posicionamento repetitivo		±0.1mm
Precisão de posicionamento repetitivo do ângulo de quatro eixos		±0.2°
25/305/25	0.1 kg	0.26s
	1 kg	0.32s
	3 kg	0.42s
	6 kg	0.49s
90/400/90	0.1 kg	0.42s
	1 kg	0.49s
	3 kg	0.54s
	6 kg	0.61s
	15 kg	/
Velocidade Máxima		10m/s
Fonte de Alimentação		AC380V ± 10% de Três Fases, 50/60HZ
Potência		4.7KW
Classificação IP		IP54
Peso		190kg



Alcance Operacional	
Distância do plano de instalação ao plano superior de trabalho	1022mm
Distância do centro do eixo do redutor ao plano superior de trabalho	800mm
Altura do espaço cilíndrico de trabalho	350mm
Altura do espaço cônico de trabalho	50mm
Diâmetro cilíndrico do espaço de trabalho	1600mm
Diâmetro da ponta cônica do espaço de trabalho	1300mm



Dimensão de Montagem:



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RPD - Robô Paralelo Delta

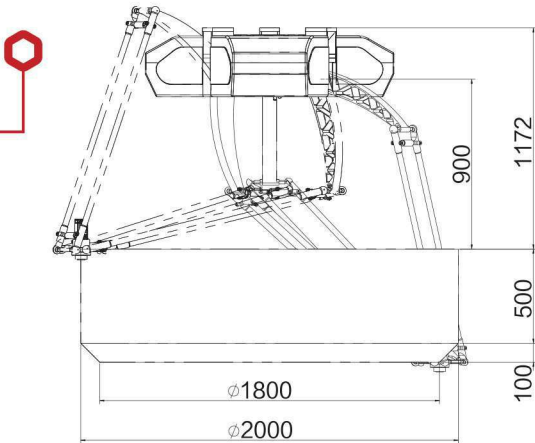
RPD 15/2000



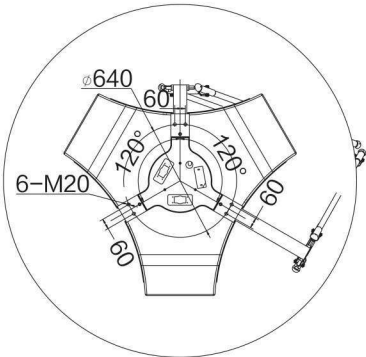
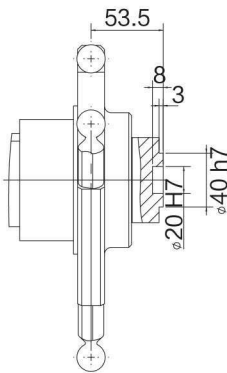
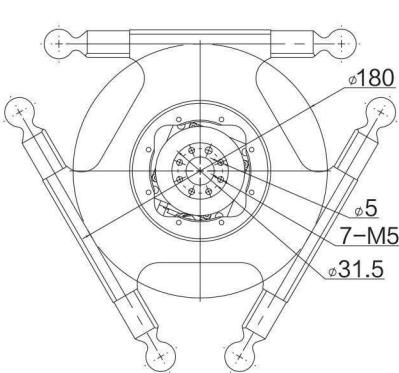
Especificações		
Carga Nominal		15 kg
Raio Máximo de Trabalho		2000mm
Eixos		4
Precisão de posicionamento repetitivo		±0.1mm
Precisão de posicionamento repetitivo do ângulo de quatro eixos		±0.05°
25/305/25	0.1 kg	0.43s
	1 kg	/
	3 kg	/
	6 kg	0.47s
90/400/90	0.1 kg	0.58s
	1 kg	/
	3 kg	/
	6 kg	0.6s
	15 kg	0.7s
Velocidade Máxima		10m/s
Fonte de Alimentação		AC380V ± 10% de Três Fases, 50/60HZ
Potência		6.2KW
Classificação IP		IP54
Peso		255kg



Alcance Operacional	
Distância do plano de instalação ao plano superior de trabalho	1172mm
Distância do centro do eixo do redutor ao plano superior de trabalho	900mm
Altura do espaço cilíndrico de trabalho	500mm
Altura do espaço cônico de trabalho	100mm
Diâmetro cilíndrico do espaço de trabalho	2000mm
Diâmetro da ponta cônica do espaço de trabalho	1800mm



Dimensão de Montagem:



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RPD - Robô Paralelo Delta

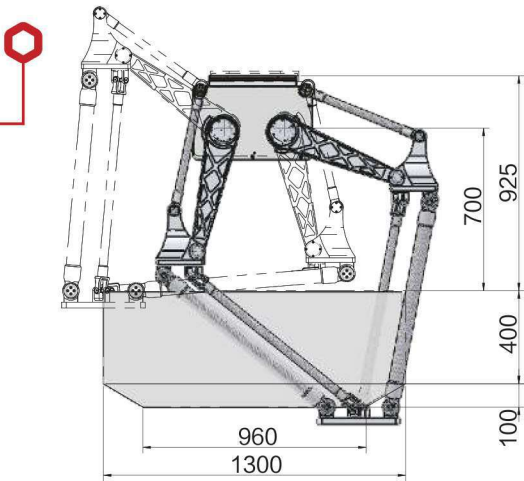
RPD 50/1300BS50



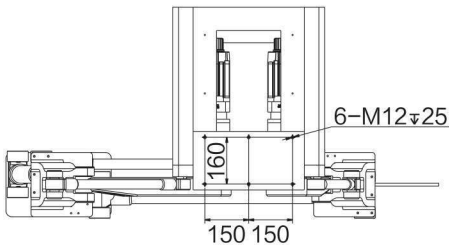
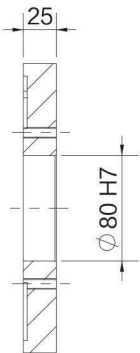
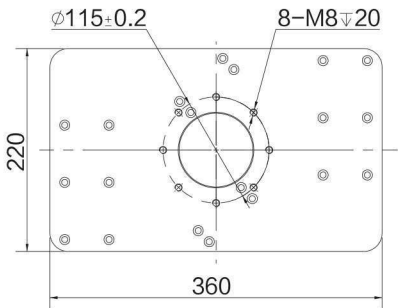
Especificações		
Carga Nominal		50 kg
Raio Máximo de Trabalho		1300mm
Eixos		2
Precisão de posicionamento repetitivo		±0.02mm
Precisão de posicionamento repetitivo do ângulo de quatro eixos		/
25/305/25	0.1 kg	/
	1 kg	/
	3 kg	/
	6 kg	/
90/400/90	0.1 kg	1.1s
	1 kg	/
	3 kg	/
	6 kg	1.1s
	15 kg	1.175s
Velocidade Máxima		2m/s
Fonte de Alimentação		AC380V ± 10% de Três Fases, 50/60HZ
Potência		4KW
Classificação IP		IP54
Peso		200kg



Alcance Operacional	
Distância do plano de instalação ao plano superior de trabalho	925mm
Distância do centro do eixo do redutor ao plano superior de trabalho	700mm
Altura do espaço cilíndrico de trabalho	400mm
Altura do espaço cônico de trabalho	100mm
Diâmetro cilíndrico do espaço de trabalho	1300mm
Diâmetro da ponta cônica do espaço de trabalho	960mm



Dimensão de Montagem:



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta

Série RPD - Robô Paralelo Delta

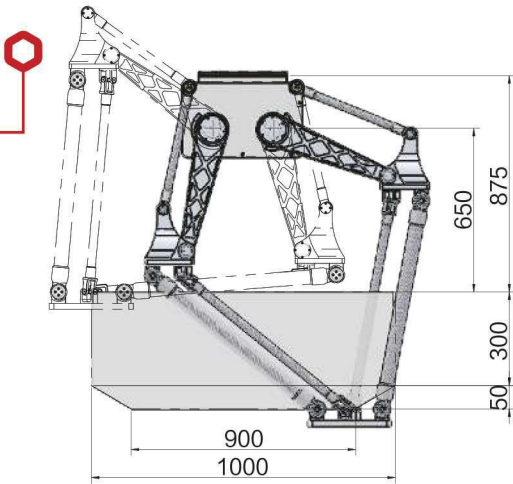
RPD 60/1000BS60



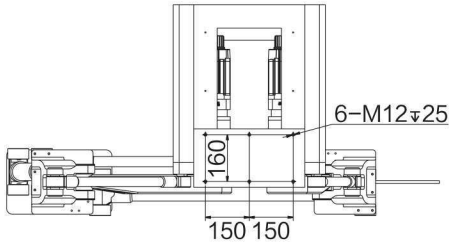
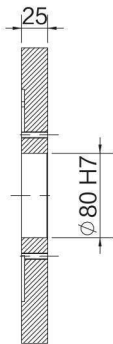
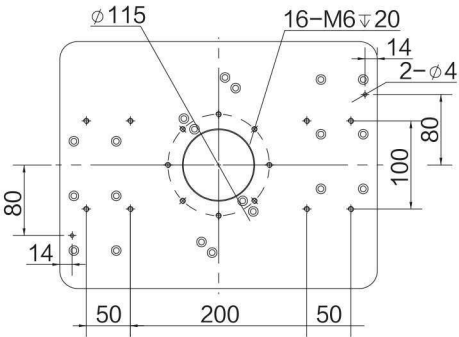
Especificações		
Carga Nominal		60 kg
Raio Máximo de Trabalho		1000mm
Eixos		2
Precisão de posicionamento repetitivo		±0.02mm
Precisão de posicionamento repetitivo do ângulo de quatro eixos		/
25/305/25	0.1 kg	/
	1 kg	/
	3 kg	/
	6 kg	/
90/400/90	0.1 kg	1.1s
	1 kg	/
	3 kg	/
	6 kg	1.1s
	15 kg	1.175s
Velocidade Máxima		2m/s
Fonte de Alimentação		AC380V ± 10% de Três Fases, 50/60HZ
Potência		4KW
Classificação IP		IP54
Peso		200kg



Alcance Operacional	
Distância do plano de instalação ao plano superior de trabalho	875mm
Distância do centro do eixo do redutor ao plano superior de trabalho	650mm
Altura do espaço cilíndrico de trabalho	300mm
Altura do espaço cônico de trabalho	50mm
Diâmetro cilíndrico do espaço de trabalho	1000mm
Diâmetro da ponta cônica do espaço de trabalho	900mm



Dimensão de Montagem:



Tabela

Universal

Paletização

Solda

Colaborativo

Scara

Delta