

SCARA

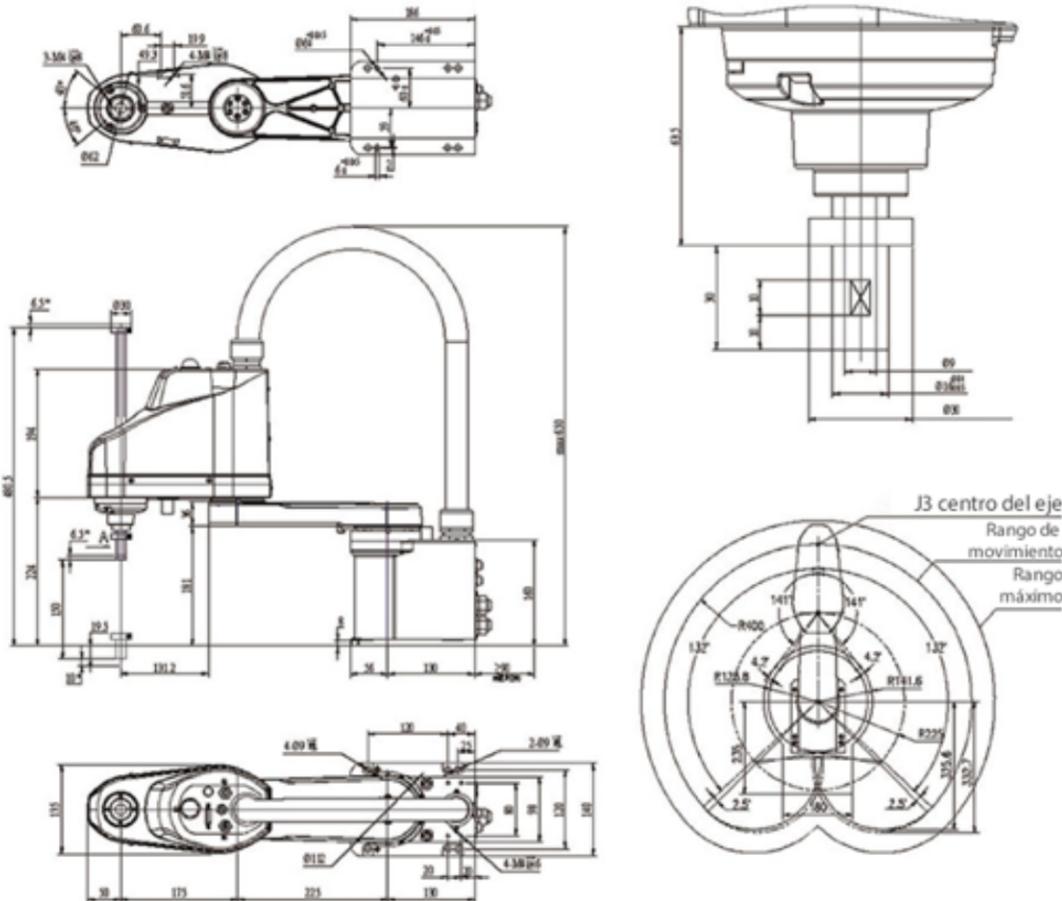
Eficiente

- Calibración automática de visión y robot.
- Programación rápida.
- Ciclo de robot (1 IR-100-3-402): 0.49s (carga 1kg).

Inteligente

- Compatible con las principales marcas de comunicación visual.
- Análisis inteligente para el reconocimiento de objetos.
- Excelente aceleración variable y control de velocidad.

Especificaciones



ARB 100-3-40 Z15 T S-00

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦

① SCARA Robot industrial	③ Largo del brazo 40:400mm 60:600mm	④ Eje Z Londitud de recorrido 12:120mm 15:150mm
② Carga 3:3kg 6:6kg	⑥ Condicion ambiental S: Estándar C: Limpio	⑦ Modelo 00: Estándar Otro: No estándar
⑤ Metodo de instalación T: Mesa R: Techo W: Pared lateral		

Especificaciones

Modelo de armario eléctrico		IRCB10-A45-4111
Método de instalación		Montar en la mesa
Longitud del brazo	1er + 2DO BRAZO	400 mm
	Brazo # 1	225 mm
	Brazo # 1	175 mm
Velocidad máxima de movimiento	1ra + 2da articulaciones	6000 mm/ s
	Junta # 3	1100 mm/ s
	Junta #4	2600 grados/ s
Velocidad máxima de movimiento	J1	± 132°
	J2	± 141°
	J3	150 mm (120mm)
	J4	± 360°
Repetibilidad	1ra + 2da articulaciones	± 0.01 mm
	Junta #3	± 0.01 mm
	Junta #4	± 0.01 deg
Peso transportable (carga)	Calificado	1 kg
	Máxima	3 kg
Jpint #4	Calificado	0.005 kg · m ²
Inercia de carga permitida	Máximo	0.05 kg · m ²
	Tiempo de ciclo	Carga 1kg Instalación
Diámetro del extremo de la abrazadera	Hueco	φ 9 mm
	Orificios de montaje	120 x 120 mm
Peso corporal (sin peso del cable)		13 kg

Con una carga de 1.5 kg, la longitud del brazo horizontal es inferior a 300 mm, y el trazo superior e inferior es de 120 mm para unas condiciones de trabajo óptimas; Su el centro de gravedad de la carga y la posición del centro de gravedad del 4º eje don inconsistentes, consúltenos; cumplen con el estándar limpio ISO4.