

# Quattro 650H

## Robô paralelo de quatro eixos alcança alta velocidade e alta precisão.

Capacidade Ethernet para controlar o robô por meio da linguagem de programação familiar (IEC 61131-3) dos Controladores de Automação de Máquinas da Série NJ/NX/NY.



- O braço de quatro eixos distribui uniformemente a carga no robô.
- Projetado com alta capacidade de carga para suportar multi-pegas (multi-picking).
- Suporta operações rápidas de Pick & Place em esteira rápida.
- Atende aos padrões sanitários do Departamento de Agricultura dos Estados Unidos para prevenção de contaminação de produtos.
- Diâmetro máximo de trabalho: 1.300 mm. Working height 500 mm
- Carga útil máxima: 15 kg.
- Peso: 117 kg.

## Especificações

Nome do produto			Quattro		
			650		
			H		
			Standard		
Modelo			1721-2600[ ]		
Número de eixos			4		
Montagem			Invertido		
Volume de trabalho	Eixo X, Y (curso)		1300 mm		
	Z eixo (curso)		500 mm		
	theta eixo (ângulo de rotação)			0° (fixed) (P30)	
				±46.25° (P31)	
				±92.5° (P32)	
				±185° (P34)	
Carga útil máxima			6 kg (P30: 15 kg)		
Repetibilidade			±0.10mm		
Tempos de ciclo, sustentados, a 20°C de temperatura ambiente	Carga útil 0.1 kg		0.30 s *1, 0.46 s *2		
	Carga útil 1.0 kg		0.36 s *1, 0.47 s *2		
	Carga útil 2.0 kg		0.37 s *1, 0.52 s *2		
	Carga útil 4.0 kg		0.41 s *1, 0.58 s *2		
	Carga útil 6.0 kg		0.43 s *1, 0.61 s *2		
Requisitos de energia			24 VDC: 11 A (eAIB, SmartController) 200 a 240 VAC: 10 A, monofásico		
Proteção	Base	Parte superior do robô	IP20		
		Parte inferior do robô	IP65		
	Plataforma, Braços		IP67		
Requisitos ambientais	Temperatura ambiente		1 to 40°C		
	Faixa de umidade		5 to 90% (sem condensação)		
Peso			117 kg		
Aceito pelo USDA para processamento de carne e aves			---	---	
Configuração básica	Controlador		SmartController EX		
	Entradas/Saídas (I/O) a bordo		12/8		
	Entrada de rastreamento de esteira		4		
	Porta de comunicações serial RS-232C		1		
	Ambiente de programação		ACE, PackXpert, ePLC		
	ACE Sight		Yes		
	ePLC Connect		Yes		
	ePLC I/O		Yes		
Controlador conectável *3			SmartController EX, NJ/NX/NY Series *4		

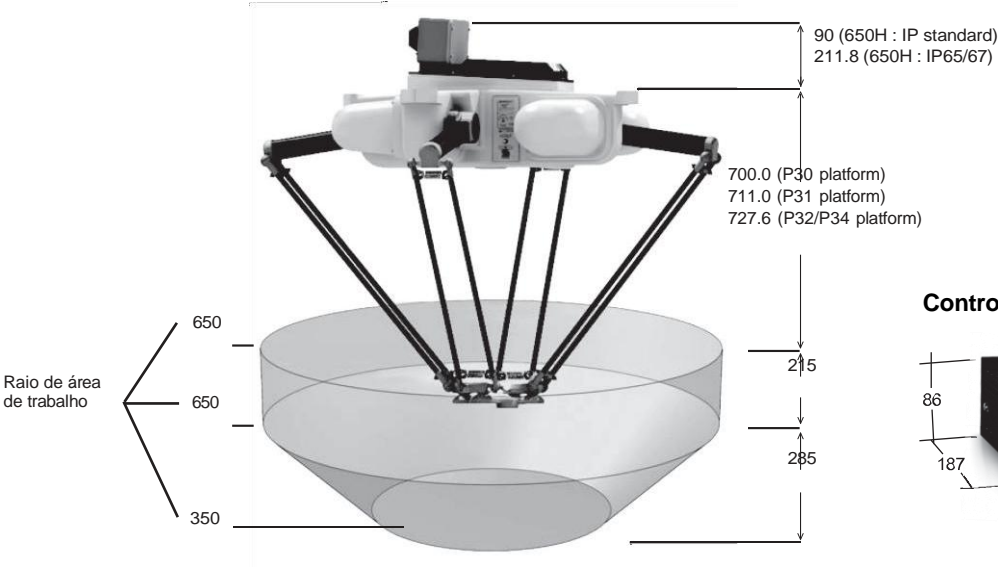
\*1. Ciclo adequado, em mm (25/305/25)

\*2. Ciclo estendido, em mm (25/700/25)

\*3. Escolha um controlador adequado para sua aplicação.

\*4. A versão 2.3.C ou posterior do robô é necessária para se conectar com a Série NJ/NX/NY..

Quattro 650H



Painel frontal



Controlador Smart EX

