

Quattro 650H/HS

고속 고정밀도를 실현하는 4축 패러럴 로봇

- Ethernet을 통해 머신 오토메이션 컨트롤러 NJ/NX/NY 시리즈에서 사용해 왔던 친숙한 프로그래밍 언어(IEC 61131-3)로 로봇 제어가 가능
- 4축 압으로 로봇에 가해지는 부하를 균일하게 분산
- 고속 · 고정밀도 반송과 조립을 실현
- 멀티 핸드(여러 개를 한 번에 피킹)에 대응하기 위해 가반 무게를 높게 설계
- 고속 컨베이어 위에서도 고속으로 Pick&Place
- 미국 농무부(USDA)의 위생 기준을 통과했으며, 제품에 이물질이 혼입되는 것을 방지
- 가동 범위 최대 직경 1300mm
- 가동 범위 수직 방향 500mm
- 최대 가반 무게 15kg
- 본체 무게 117kg



사양

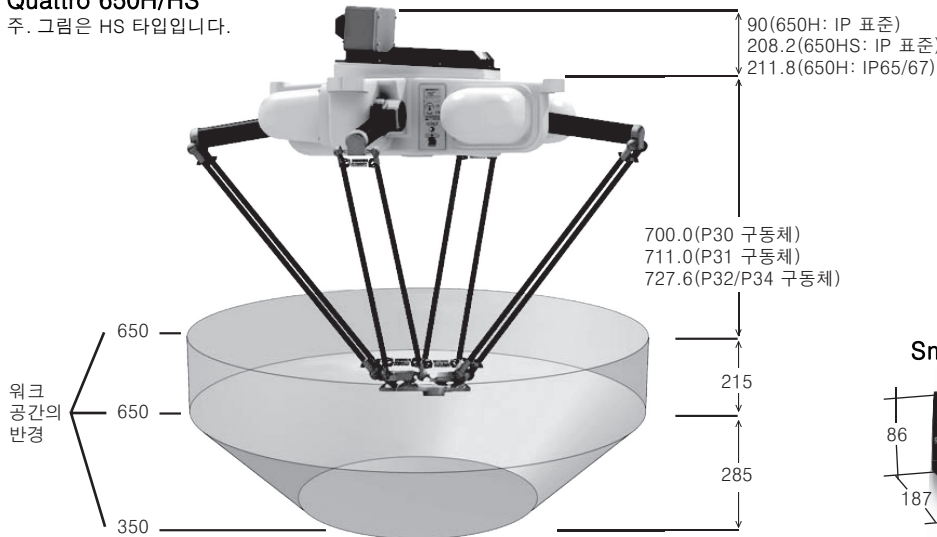
상품명		Quattro		
사이즈		650		
타입		H		HS
IP		표준	IP65/67	표준
형식		1721□-2600□	1721□-2602□	1721□-2601□
축 수		4		
설치 방법		천장 설치 타입		
가동 범위	X, Y축(스트로크)	1300mm		
	Z축(스트로크)	500mm		
	θ 축(회전 각도)	0° (fixed) (P30)		
		±46.25° (P31)		
±92.5° (P32)				
최대 가반 무게		6kg(P30: 15kg)		
반복 정밀도		±0.10mm		
사이클 타임 (연속 동작 제한 없음) (20℃로 일정한 경우)	가반 무게 0.1kg	0.30s *1, 0.46s *2		
	가반 무게 1.0kg	0.36s *1, 0.47s *2		
	가반 무게 2.0kg	0.37s *1, 0.52s *2		
	가반 무게 4.0kg	0.41s *1, 0.58s *2		
	가반 무게 6.0kg	0.43s *1, 0.61s *2		
전원 사양		DC 24V: 11A(eAIB, SmartController) AC 200~240V: 10A, 단상		
보호 구조	본체	윗면	IP20	IP65
		바닥면	IP65	IP65
		구동체, 암	IP67	
사용 환경	사용 주위 온도		1~40℃	
	사용 주위 습도		5~90%(결로되지 않을 것)	
무게		117kg		
USDA 인증		-		○
기본 구성	컨트롤러		SmartController EX	
	표준 탑재 I/O(Input/Output)		12/8	
	컨베이어 트래킹 입력		4	
	RS-232C 시리얼 통신 포트		1	
	제어 환경		ACE, PackXpert, ePLC	
	ACE Sight		○	
	ePLC 접속		○	
ePLCIO		○		
접속 컨트롤러 *3		SmartController EX, NJ/NX/NY 시리즈 *4		

*1. Adept cycle(25mm 상승, 305mm 수평 이동, 25mm 하강)
 *2. Extended cycle(25mm 상승, 700mm 수평 이동, 25mm 하강)
 *3. 컨트롤러는 용도에 맞춰 선택해 주십시오.
 *4. NJ/NX/NY 시리즈와 접속하는 경우에는 로봇 버전 2.3.C 이상이 필요합니다.

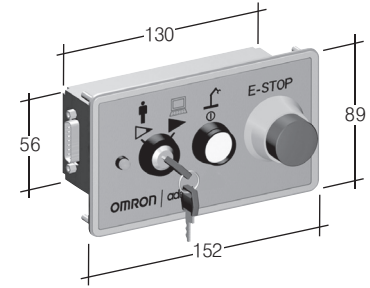
외형 치수

(단위: mm)

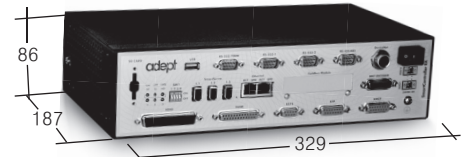
Quattro 650H/HS
주. 그림은 HS 타입입니다.



Front Panel



SmartController EX



회전 각도가 다른 구동체를 아래 4종류 중에서 선택할 수 있습니다.

외관				
타입	P30	P31	P32	P34
회전 각도	고정	±46.25°	±92.5°	±185°
최대 가반 무게	H: 15kg, HS: 12kg	H: 6Kg, HS: 3kg	H: 6kg, HS: 3kg	H: 6kg, HS: 3kg

주. 구동체의 외관은 H 타입입니다. HS 타입은 스테인리스입니다.

로봇 세트 형식/부속품

타입	Quattro with EX Controller			Quattro (Add on)		
	표준(H)	표준(HS)	IP65/67	표준(H)	표준(HS)	IP65/67
Quattro P30	17214-26000	17214-26010	17214-26020	17213-26000	17213-26010	17213-26020
Quattro P31	17214-26001	17214-26011	17214-26021	17213-26001	17213-26011	17213-26021
Quattro P32	17214-26002	17214-26012	17214-26022	17213-26002	17213-26012	17213-26022
Quattro P34	17214-26004	17214-26014	17214-26024	17213-26004	17213-26014	17213-26024
개요	Robot, eAIB(앰프), SmartController EX, 각종 접속 케이블			Robot, eAIB(앰프), 각종 접속 케이블		
용도	로봇 단독 또는 다수의 로봇 시스템을 구성하기 위한 세트 형식			다수의 로봇 시스템을 구성하기 위해 기존의 SmartController EX에 로봇을 추가하기 위한 세트 형식		
부속품	<ul style="list-style-type: none"> eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리 (13323-000) SmartController EX(09200-000) eAIB XSYS 케이블 (11585-000) IEEE 1394 케이블 (13632-045) Front panel (90356-10358) eV+ license to connect to controller (14529-103) 	<ul style="list-style-type: none"> eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리 (13323-000) SmartController EX(09200-000) eAIB XSYS 케이블 (11585-000) IEEE 1394 케이블 (13632-045) Front panel (90356-10358) eV+ license to connect to controller (14529-103) 케이블 썬 키트 (09564-000) 	<ul style="list-style-type: none"> eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리 (13323-000) SmartController EX(09200-000) eAIB XSYS 케이블 (11585-000) IEEE 1394 케이블 (13632-045) Front panel (90356-10358) eV+ license to connect to controller (14529-103) 케이블 썬 키트 (08765-000) 	<ul style="list-style-type: none"> eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리 (13323-000) eAIB XSYS 케이블 (11585-000) DB9 splitter (00411-000) IEEE 1394 케이블 (13632-045) eV+ license to connect to controller (14529-103) 	<ul style="list-style-type: none"> eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리 (13323-000) eAIB XSYS 케이블 (11585-000) DB9 splitter (00411-000) IEEE 1394 케이블 (13632-045) eV+ license to connect to controller (14529-103) 케이블 썬 키트 (09564-000) 	<ul style="list-style-type: none"> eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리 (13323-000) eAIB XSYS 케이블 (11585-000) DB9 splitter (00411-000) IEEE 1394 케이블 (13632-045) eV+ license to connect to controller (14529-103) 케이블 썬 키트 (08765-000)