



Ref	06997
Máquina	ROBOT INDUSTRIAL
Marca	STÄUBLI
Modelo	RX-130-B

Características técnicas generales

<ul style="list-style-type: none"> ➤ Carga transportable a velocidad nominal ➤ Carga transportable a velocidad reducida ➤ Nº de ejes ➤ Radio de trabajo máx. entre ejes 2 y 5 ➤ Radio de trabajo mín. entre ejes 2 y 5 ➤ Radio de trabajo entre ejes 3 y 5 ➤ Velocidad máx. en centro gravedad carga ➤ Repetibilidad a temperatura constante ➤ Temperatura de funcionamiento ➤ Peso brazo robot ➤ Tipo de controlador ➤ Voltaje controlador ➤ Peso controlador 	<p>12 kg 22 kg 6 1.250 mm 402 mm 625 mm 13,2 m/s ± 0,03 mm + 5° C / + 40° C 238 kg CS7MB 3 x 400 V – 50 / 60 Hz – 2.800 VA 93 Kg</p>					
➤ EJES	1	2	3	4	5	6
➤ Amplitud	320°	275°	285°	540°	225°	540°
➤ Distribución de amplitud	A ± 160°	B ± 137,5°	C ± 142,5°	D ± 270°	E +120° -105°	F ± 270°
➤ Velocidad nominal	203 %/s	185 %/s	250 %/s	400 %/s	320 %/s	580 %/s
➤ Velocidad máxima	278 %/s	278 %/s	356 %/s	409 %/s	800 %/s	1125 %/s
➤ Resolución angular (°·10 ⁻³)	0.68	0.68	0.87	1.0	1.95	2.75
INERCIAS	Eje 5			Eje 6		
Nominales	0,48 kg. m ²			0,12 kg. m ²		
Máximas	2,4 kg. m ²			0,6 kg. m ²		
PARES LÍMITES	Eje 5			Eje 6		
Par estático ⁽¹⁾ par eje 6 = 0 / ⁽²⁾ par máx eje 6)	66 ⁽¹⁾ (N.m)	41 ⁽²⁾ (N.m)		25 (N.m)		
Par punta ⁽¹⁾ par eje 6 = 0 / ⁽²⁾ par máx eje 6)	346 ⁽¹⁾ (N.m)	225 ⁽²⁾ (N.m)		121 (N.m)		

(Características basadas según ficha técnica)