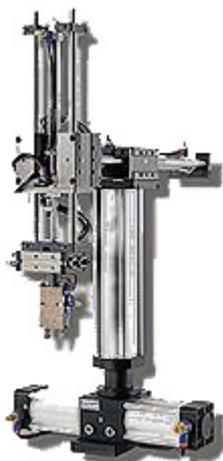


ROBR



Données

Type		Description	ROBR 200	ROBR 320
Fonctionnement			Double effet	
Fluide			Air	
Pression d'utilisation		bar	1,5 ~ 9	
Axe R Rotation		90°	GTH - 63 × 90°	
		180°	GTH - 63 × 180°	
Axe X Mouvement horizontal	Modèle		ACB 20	ACB 32
	Unité linéaire	N	141	394
Axe Y Mouvement vertical	Modèle		ACB 20	ACB 32
	Unité linéaire	N	141	394
Axe Z Unité de rotation		90°	GTP 10 - 90°	GTP 30 - 90°
		180°	GTP 10 - 180°	GTP 30 - 180°
Pince de préhension		Parallèle	GDP 20	GDP 32
		Angulaire	GDS 20	GDS 32
		Parallèle	GDL 20	GDL 32

* Force théorique : P = pression à 6 bars

Construction de la référence

Diagram illustrating the construction of the ROBR reference code. The code is composed of several parts: ROBR, R, X, Y, Z, and G. Each part is represented by a diagram showing the number of sensors (S), dampers (C), and dampers (A) for each axis, and the gripper type (Pince).

ROBR (Modèle): ROBR 200, ROBR 320

R (Modèle): 90 - 90°, 180 - 180°

X (Modèle): 150 - 150 mm, 200 - 200 mm, 250 - 250 mm, 300 - 300 mm, 350 - 350 mm, 400 - 400 mm, 450 - 450 mm, 500 - 500 mm

Y (Modèle): 100 - 100 mm, 150 - 150 mm, 200 - 200 mm, 250 - 250 mm, 300 - 300 mm

Z (Modèle): 90 - 90°, 180 - 180°

G (Modèle): GDP - Pince parallèle, GDS - Pince angulaire, GDL - Pince parallèle

Alésage des pinces: 20 - Ø 20, 32 - Ø 32

S : Nombre de capteurs

- 0 : 0 capteur
- 1 : 1 capteur
- 2 : 2 capteurs

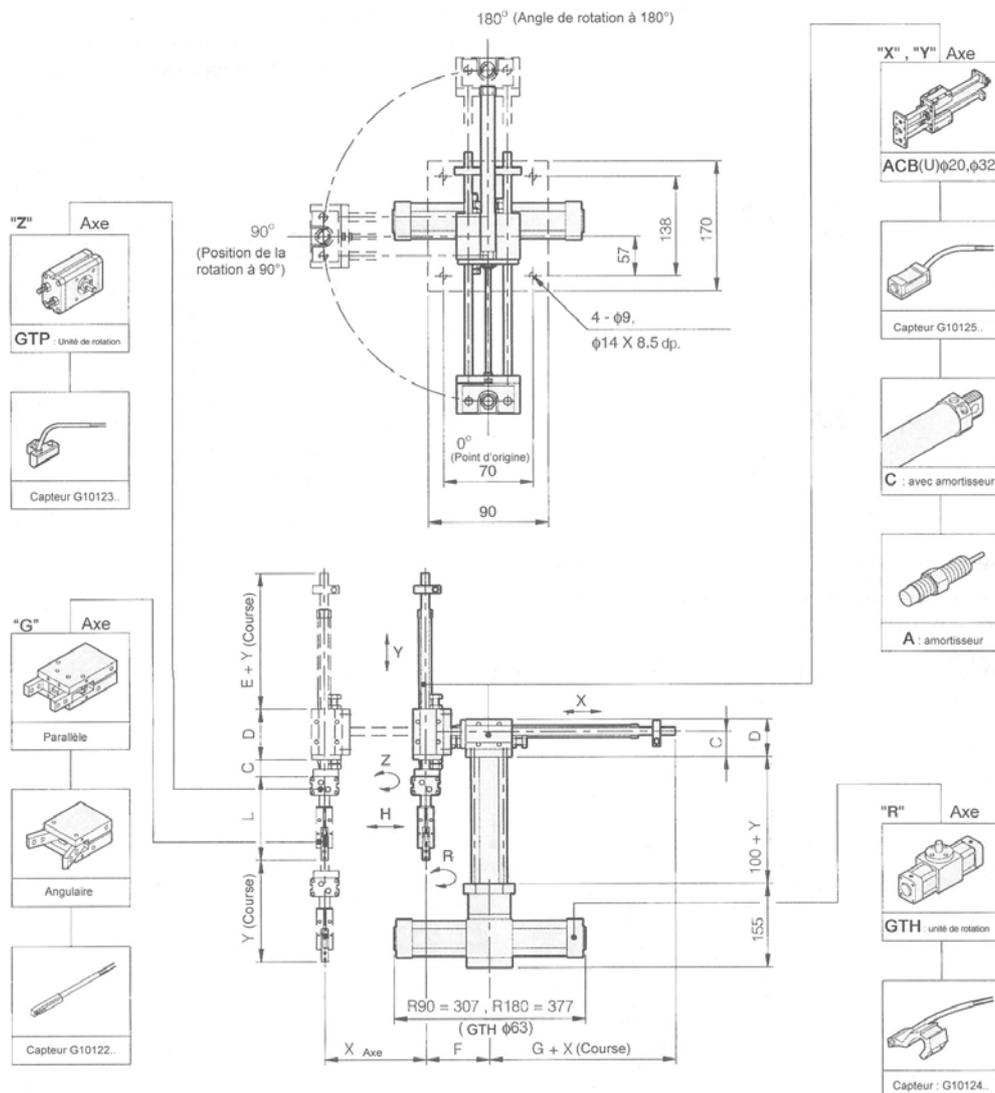
C : Amortissement

- 0 : Vérin non amorti
- 1 : vérin amorti

A : Nombre d'amortisseurs

- 0 : 0 Amortisseur
- 1 : 1 Amortisseur
- 2 : 2 Amortisseurs

▪ **Encombrement**



▪ **Dimensions**

Code Modèle	Code Taille						
	A	B	C	D	E	F	G
ROBR 200	51	76	34	100	69	124	114
ROBR 320	60,5	94	38	122	46	149	101

▪ **Dimensions de L**

Modèle	Pince		
	Parallèle	Angulaire	Parallèle
ROBR 200	150	136,5	132
ROBR 320	209	188	205

▪ **Course**

Course		150	200	250	300	350	400	450	500
Course axe X									
Course axe Y	100	150	200	250					