

# Quattro 800H/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
- 제품에 이물질이 혼입되는 것을 방지
- 가동 범위 최대 직경 1600mm
- 가동 범위 수직 방향 500mm
- 최대 가반 무게 10kg
- 본체 무게 117kg



## 사양

상품명		Quattro			
사이즈		800			
타입		H		HS	
IP		표준	IP65/67	표준	
형식		1721□-2630□	1721□-2632□	1721□-2631□	
축 수		4			
설치 방법		천장 설치 타입			
가동 범위	X, Y축(스트로크)	1600mm			
	Z축(스트로크)	500mm			
	θ 축(회전 각도)	0° (fixed) (P30)			
		±46.25° (P31)			
±92.5° (P32)					
최대 가반 무게		4kg(P30: 10kg)			
반복 정밀도		±0.10mm			
사이클 타임 (연속 동작 제한 없음) (20°C로 일정한 경우)	가반 무게 0.1kg	0.33s *1, 0.48s *2			
	가반 무게 1.0kg	0.38s *1, 0.50s *2			
	가반 무게 2.0kg	0.40s *1, 0.55s *2			
	가반 무게 4.0kg	0.45s *1, 0.62s *2			
전원 사양		DC 24V: 11A(eAIB, SmartController) AC 200~240V: 10A, 단상			
보호 구조	본체	윗면	IP20	IP65	IP66
		바닥면	IP65	IP65	IP66
구동체, 압		IP67			
사용 환경	사용 주위 온도		1~40°C		
	사용 주위 습도		5~90%(결로되지 않을 것)		
무게		117kg			
기본 구성	컨트롤러		SmartController EX		
	표준 탑재 I/O(Input/Output)		12/8		
	컨베이어 트래킹 입력		4		
	RS-232C 시리얼 통신 포트		3		
	제어 환경		ACE, PackXpert, ePLC		
	ACE Sight		○		
	ePLC 접속		○		
ePLCIO		○			
접속 컨트롤러 *3		SmartController EX, NJ/NX/NY 시리즈 *4			

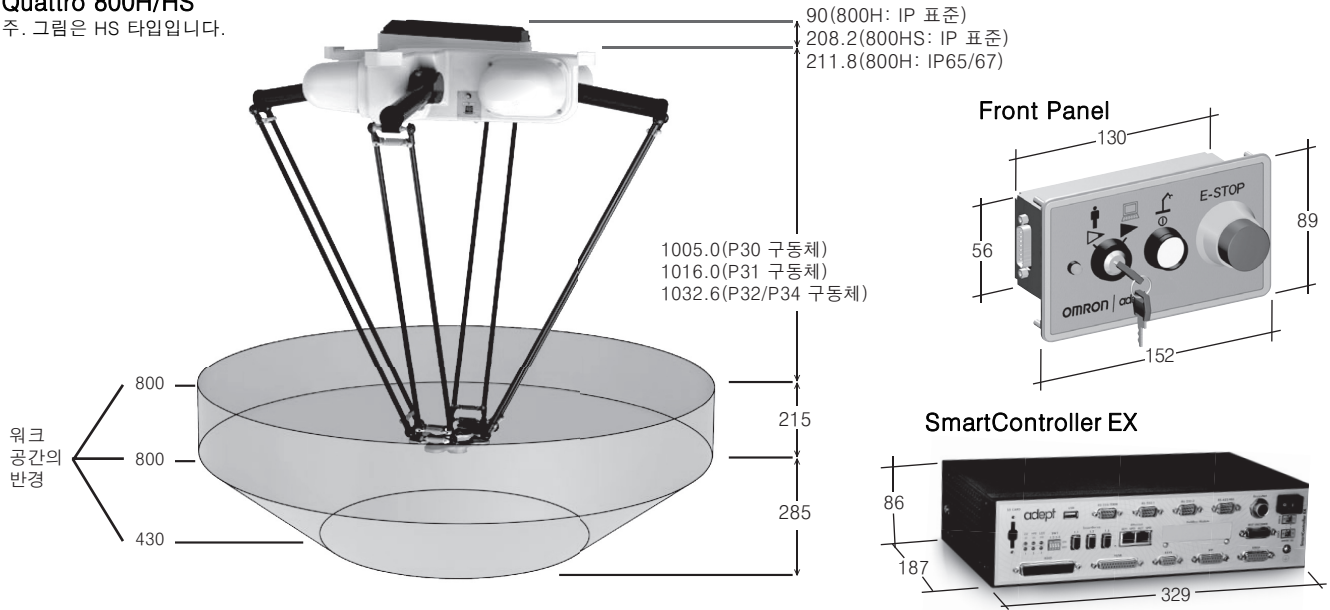
\*1. Adept cycle(25mm 상승, 305mm 수평 이동, 25mm 하강)  
 \*2. Extended cycle(25mm 상승, 700mm 수평 이동, 25mm 하강)  
 \*3. 컨트롤러는 용도에 맞춰 선택해 주십시오.  
 \*4. NJ/NX/NY 시리즈와 접속하는 경우에는 로봇 버전 2.3.C 이상이 필요합니다.

# 외형 치수

(단위: mm)

## Quattro 800H/HS

주. 그림은 HS 타입입니다.



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	10kg	4kg	4kg	4kg

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	17214-26300	17214-26310	17214-26320	17213-26300	17213-26310	17213-26320
Quattro P31	17214-26301	17214-26311	17214-26321	17213-26301	17213-26311	17213-26321
Quattro P32	17214-26302	17214-26312	17214-26322	17213-26302	17213-26312	17213-26322
Quattro P34	17214-26304	17214-26314	17214-26324	17213-26304	17213-26314	17213-26324
개요	Robot, eAIB(앰프), SmartController EX, 각종 접속 케이블			Robot, eAIB(앰프), 각종 접속 케이블		
용도	로봇 단품 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"> <li>eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리 (13323-000)</li> <li>SmartController EX(09200-000)</li> <li>eAIB XSYS 케이블 (11585-000)</li> <li>IEEE 1394 케이블 (13632-045)</li> <li>Front panel (90356-10358)</li> <li>eV+ license to connect to controller (14529-103)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리 (13323-000)</li> <li>SmartController EX(09200-000)</li> <li>eAIB XSYS 케이블 (11585-000)</li> <li>IEEE 1394 케이블 (13632-045)</li> <li>Front panel (90356-10358)</li> <li>eV+ license to connect to controller (14529-103)</li> <li>케이블 썬 키트 (09564-000)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리 (13323-000)</li> <li>SmartController EX(09200-000)</li> <li>eAIB XSYS 케이블 (11585-000)</li> <li>IEEE 1394 케이블 (13632-045)</li> <li>Front panel (90356-10358)</li> <li>eV+ license to connect to controller (14529-103)</li> <li>케이블 썬 키트 (08765-000)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리 (13323-000)</li> <li>eAIB XSYS 케이블 (11585-000)</li> <li>DB9 splitter (00411-000)</li> <li>IEEE 1394 케이블 (13632-045)</li> <li>eV+ license to connect to controller (14529-103)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리 (13323-000)</li> <li>eAIB XSYS 케이블 (11585-000)</li> <li>DB9 splitter (00411-000)</li> <li>IEEE 1394 케이블 (13632-045)</li> <li>eV+ license to connect to controller (14529-103)</li> <li>케이블 썬 키트 (09564-000)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>eAIB XSYSTEM 케이블 어셈블리 (13323-000)</li> <li>eAIB XSYS 케이블 (11585-000)</li> <li>DB9 splitter (00411-000)</li> <li>IEEE 1394 케이블 (13632-045)</li> <li>eV+ license to connect to controller (14529-103)</li> <li>케이블 썬 키트 (08765-000)</li> </ul>