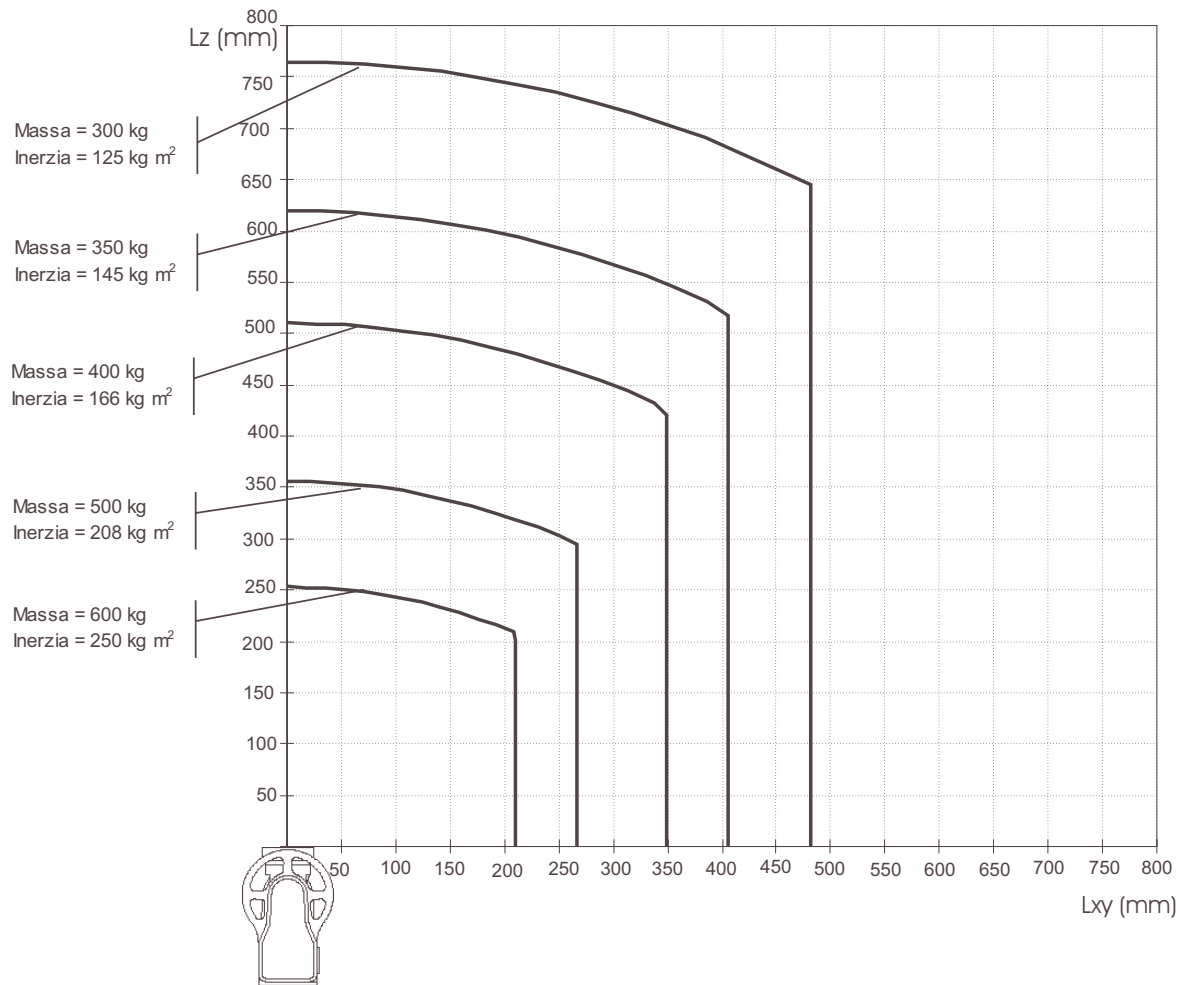


Fig. 5.3 - SMART NX1 600-3.0 Capacità carico massimo alla flangia



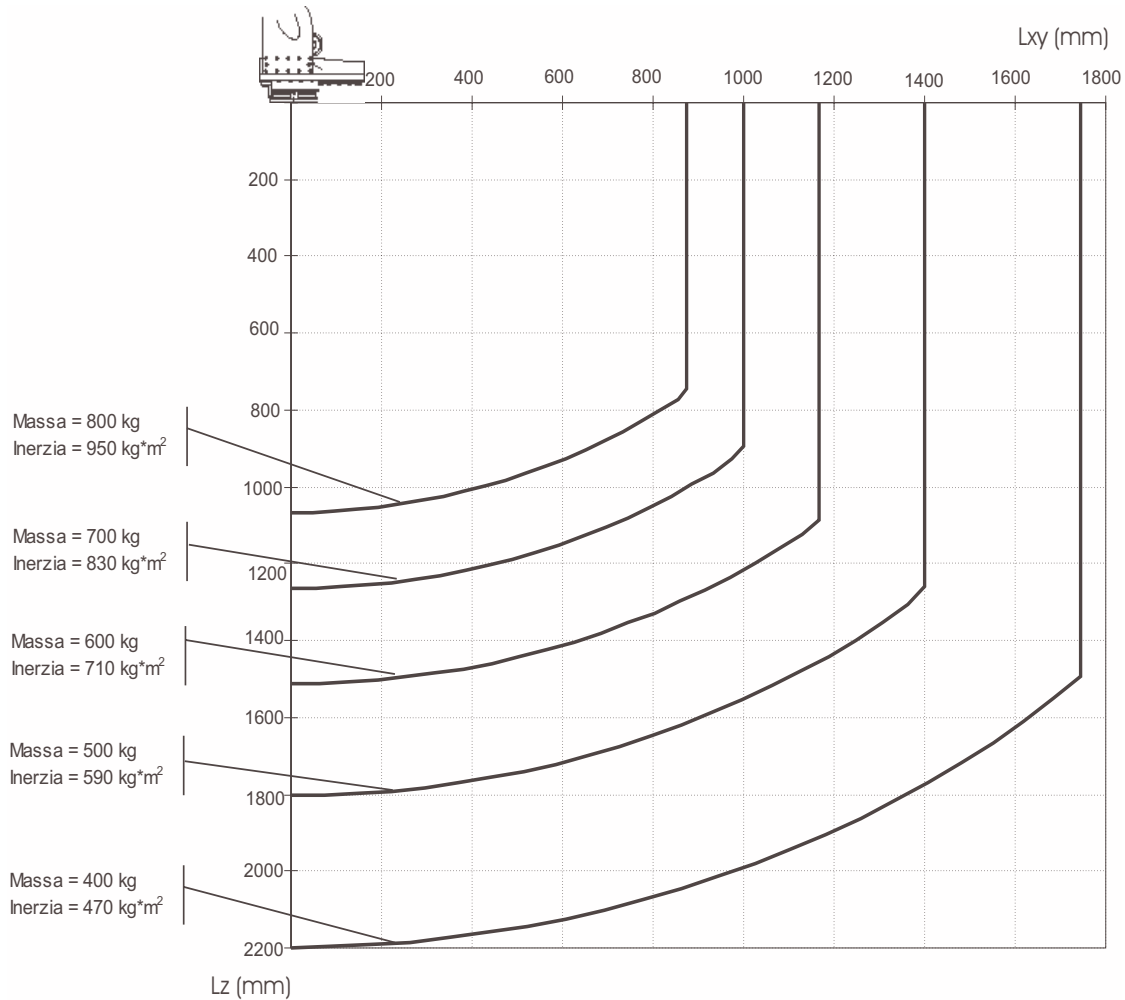
Costanti numeriche da applicare alle formule riportate in **Determinazione carichi max alla flangia del polso (Q_F)**

a=727,452; b=2,007; c=4,030; d=210,848; e=1,124; f=1,264;
 H=308000; N=150000; L₂ = 260 mm



L'inerzia specificata nelle curve del grafico è riferita al baricentro del carico applicato sulla flangia.

Fig. 5.4 - SMART NX1 800-3.8/4A Capacità carico massimo alla flangia



Costanti numeriche da applicare alle formule illustrate riportate in **Determinazione carichi max alla flangia del polso (Q_F): a=1521,807; b=0,763; c=0,583; d=2774,555; e=3,372; f=11,371; H=1109649; N=700000; L2 = 320 mm**



L'inerzia specificata nelle curve del grafico è riferita al baricentro del carico applicato sulla flangia.

Carichi supplementari (Q_S)

Oltre al carico sulla flangia Q_F, sui robot escluse le versioni SH, può essere applicato sull'avambraccio un carico supplementare Q_S; i valori di tali carichi sono riportati nella **Tab. 5.1 - Carichi massimi applicabili**.

In ciascuna applicazione, il baricentro del carico applicato sulla flangia Q_F deve rientrare