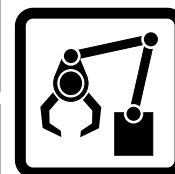
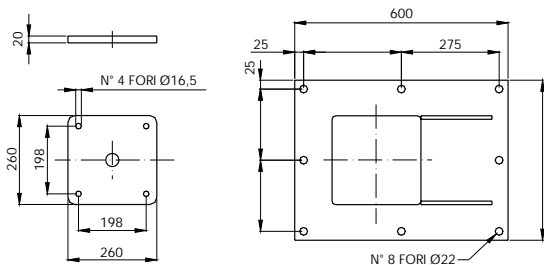
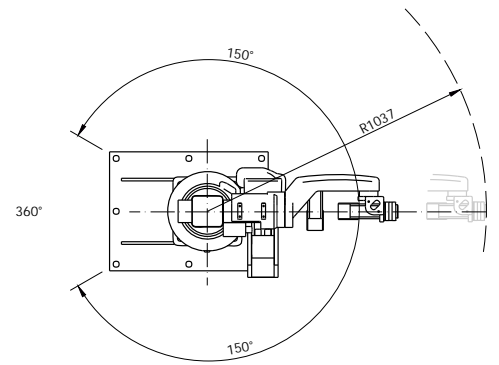
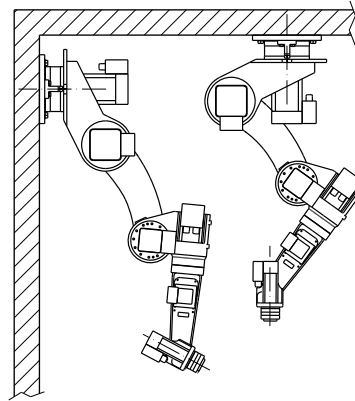
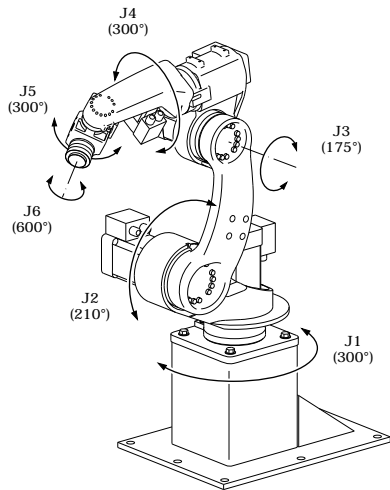


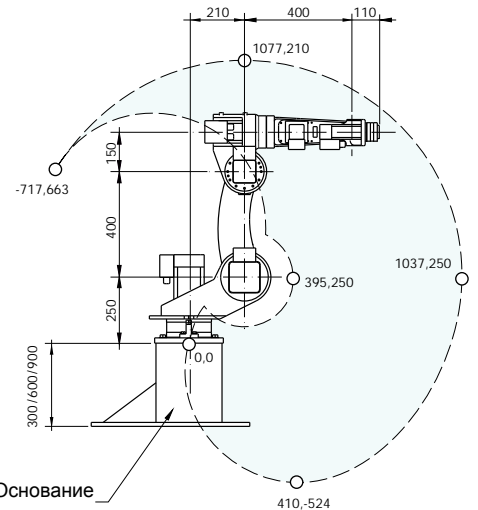
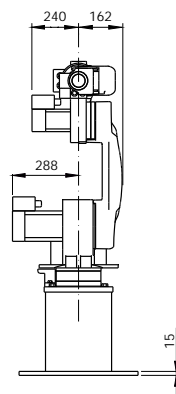
Каталог оборудования





Основание крепления робота

Основание



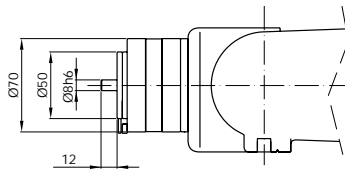
Основание



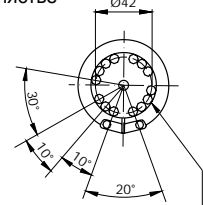
ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ:

Рабочий радиус 1037 мм
Грузоподъёмность 7 кг
Линейная скорость перемещения 1.5 м/сек
Точность позиционирования +/- 0.1 мм
Точность вращения +/- 0.005°
Вес 210 кг

Ось	РАБОЧИЕ ПРЕДЕЛЫ	СКОРОСТЬ
J1	+ 150° ÷ - 150°	180°/sec.
J2	+ 150° ÷ - 60°	170°/sec.
J3	+ 85° ÷ - 90°	160°/sec.
J4	+ 150° ÷ - 150°	202°/sec.
J5	+ 150° ÷ - 150°	316°/sec.
J6	+ 300° ÷ - 300°	316°/sec.



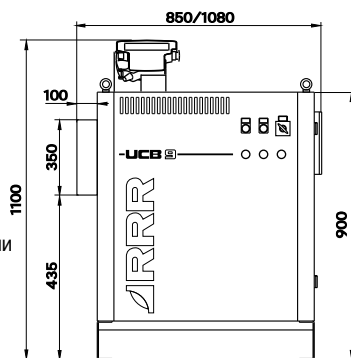
Запястье



N°14 FORI M4 PROF. 11mm DISPOSTI SU UNA CIRCONFERENZA DI Ø42

Контроллер UCB

Данный контроллер имеет не большие габариты. Особая конфигурация аппаратного и программного обеспечения позволяет использовать контроллер UCB/9 с большинством моделей роботов компании RRROBOTICA. Контроллер основан на многопроцессорной системе, имеющей высокую производительность, которая позволяет справляться с самыми сложными задачами, даже для самых сложных роботов, имеющих 12-ть осей перемещения. Основная «шина» контроллера имеет не большое количество проводов, из-за этого контроллер обладает повышенной надежностью.



CPU с ОС Linux

Тип хранения данных USB(Flash disk)

Подключение к сети конектор ETHERNET

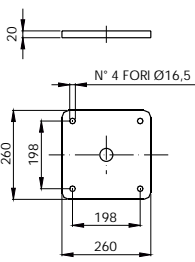
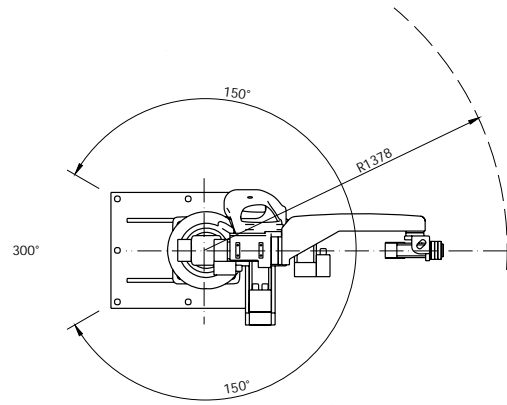
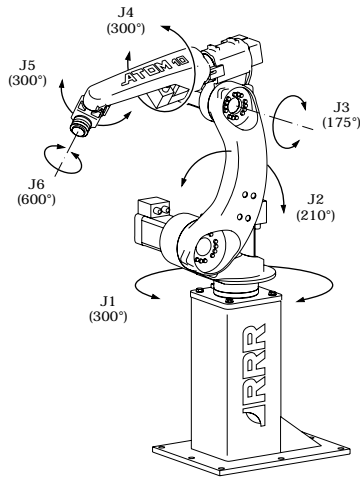
Количество управляемых осей 9+10

Структура управления микропроцессоры CANbus

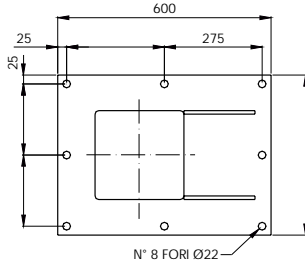
Габариты 850/1080*680*1100 мм

Вес контроллера: 150 кг

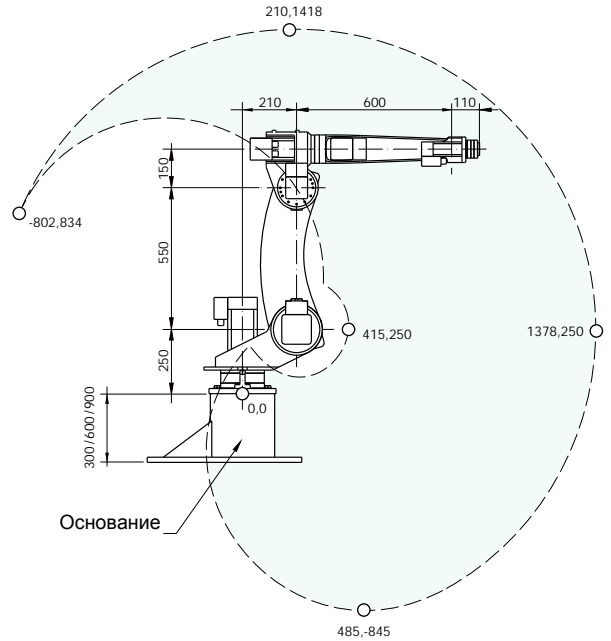
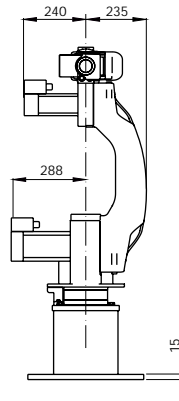
Промышленный АТОМ 10 робот



Основание крепление робота



Основание



Основание

АТОМ 10

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ:

Рабочий радиус 1378 мм

Грузоподъёмность 10 кг

Линейная скорость перемещения 1.5 м/сек

Точность позиционирования +/- 0.1 мм

Точность вращения +/- 0.005°

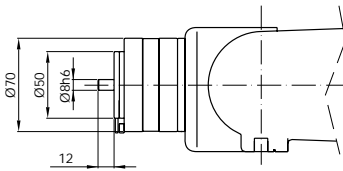
Вес 157 кг

Ось

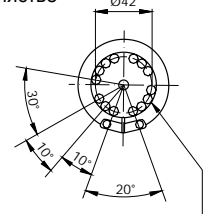
РАБОЧИЕ ПРЕДЕЛЫ

СКОРОСТЬ

J1	+ 150° ÷ - 150°	180°/sec.
J2	+ 150° ÷ - 60°	170°/sec.
J3	+ 85° ÷ - 90°	160°/sec.
J4	+ 150° ÷ - 150°	202°/sec.
J5	+ 150° ÷ - 150°	316°/sec.
J6	+ 300° ÷ - 300°	316°/sec.



Запястье

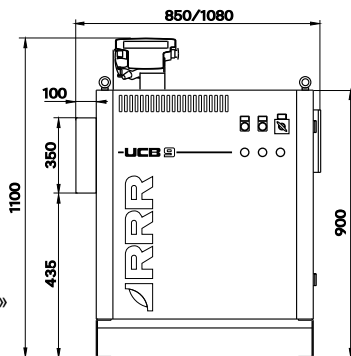


N°14 FORI M4 PROF. 11mm DISPOSTI SU UNA CIRCONFERENZA DI Ø42

Контроллер



Данный контроллер имеет не большие габариты. Особая конфигурация аппаратного и программного обеспечения позволяет использовать контроллер UCB/9 с большинством моделей роботов компании RRROBOTICA. Контроллер основан на многопроцессорной системе, имеющей высокую производительность, которая позволяет справляться с самыми сложными задачами, даже для самых сложных роботов, имеющих 12-ть осей перемещения. Основная «шина» контроллера имеет не большое количество проводов, из-за этого контроллер обладает повышенной надежностью.



CPU с ОС Linux

Тип хранения данных USB(Flash disk)

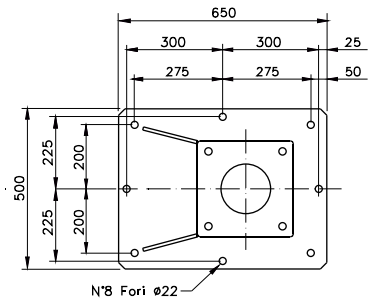
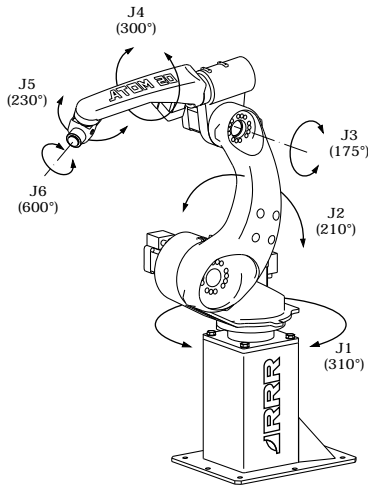
Подключение к сети конекторр ETHERNET

Количество управляемых осей 9+10

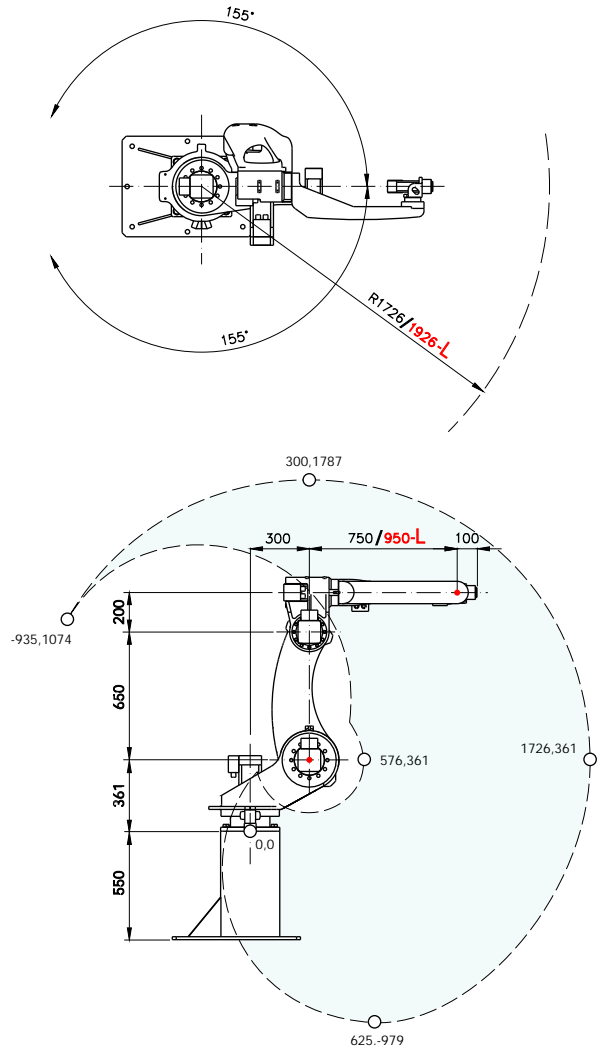
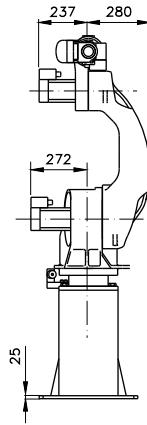
Структура управления микропроцессоры CANbus

Габариты 850/1080*680*1100 мм

Вес контроллера: 150 кг



Основание

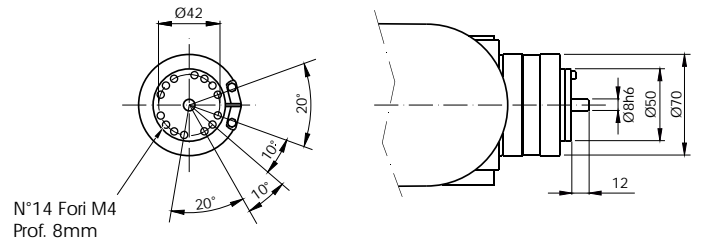


АТОМ 20/20-L

Технические характеристики:
 Рабочий радиус 1726/1926- L мм
 Грузоподъемность 20 кг
 Линейная скорость перемещения 1.5 м/сек
 Точность позиционирования +/- 0.1 мм
 Точность вращения +/- 0.005°
 Вес 310/330- L кг

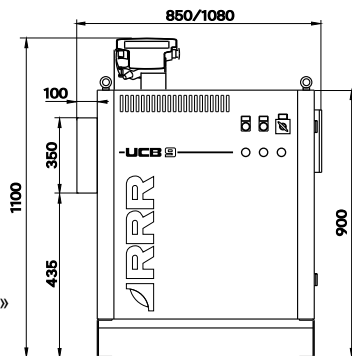
Ось	РАБОЧИЕ ПРЕДЕЛЫ	СКОРОСТЬ
J1	+ 155° ÷ - 155°	144°/sec.
J2	+ 150° ÷ - 60°	143°/sec.
J3	+ 85° ÷ - 90°	128°/sec.
J4	+ 150° ÷ - 150°	202°/sec.
J5	+ 115° ÷ - 115°	207°/sec.
J6	+ 300° ÷ - 300°	316°/sec.

Запястье



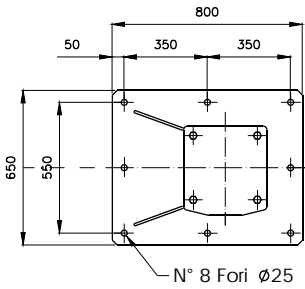
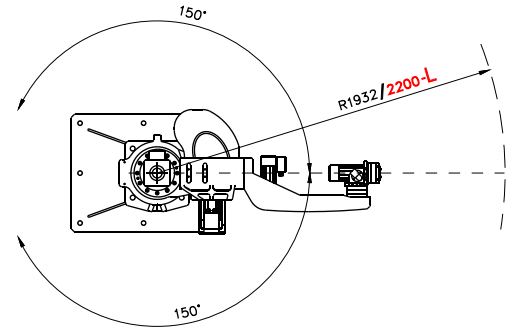
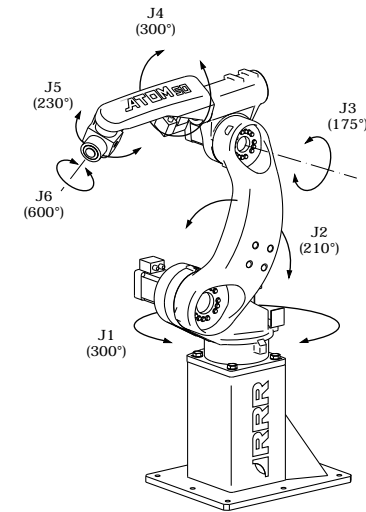
Контроллер UCSB

Данный контроллер имеет не большие габариты. Особая конфигурация аппаратного и программного обеспечения позволяет использовать контроллер UCSB/9 с большинством моделей роботов компании RRROBOTICA. Контроллер основан на многопроцессорной системе, имеющей высокую производительность, которая позволяет справляться с самыми сложными задачами, даже для самых сложных роботов, имеющих 12-ть осей перемещения. Основная «шина» контроллера имеет не большое количество проводов, из-за этого контроллер обладает повышенной надежностью.

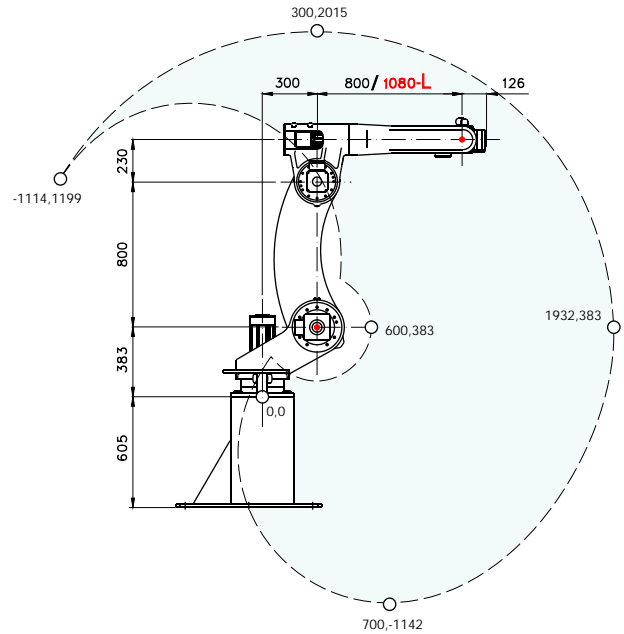
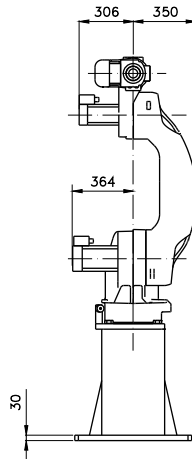


- CPU с ОС Linux
- Тип хранения данных USB(Flash disk)
- Подключение к сети конектор ETHERNET
- Количество управляемых осей 9+10
- Структура управления микропроцессоры CANbus
- Габариты 850/1080*680*1100 мм
- Вес контроллера: 150 кг

Промышленный **АТОМ 30/30-L** робот



Основание



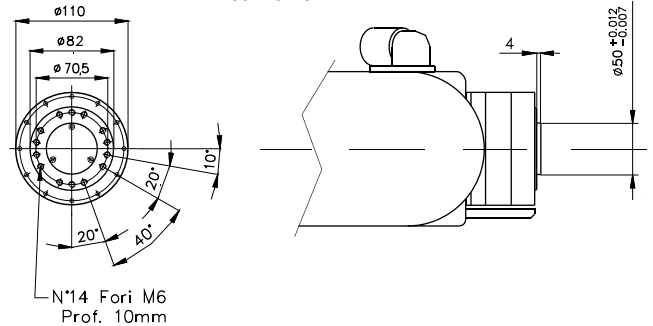
АТОМ 30/30-L

Технические характеристики:

- Рабочий радиус 1932/2200-L мм
- Грузоподъёмность 30/50-L- кг
- Линейная скорость перемещения 1.5 м/сек
- Точность позиционирования +/- 0.1 мм
- Точность вращения +/- 0.005°
- Вес 420/450-L кг

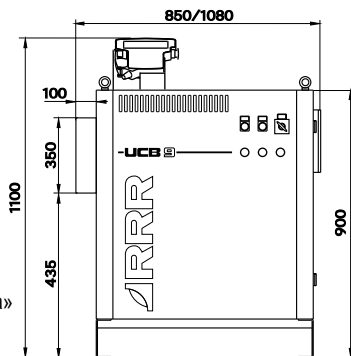
Ось	РАБОЧИЕ ПРЕДЕЛЫ	СКОРОСТЬ
J1	+ 150° ÷ - 150°	120°/sec.
J2	+ 150° ÷ - 60°	120°/sec.
J3	+ 85° ÷ - 90°	130°/sec.
J4	+ 150° ÷ - 150°	160°/sec.
J5	+ 115° ÷ - 115°	200°/sec.
J6	+ 300° ÷ - 300°	200°/sec.

Запястье



Контроллер **UCB**

Данный контроллер имеет не большие габариты. Особая конфигурация аппаратного и программного обеспечения позволяет использовать контроллер UCB/9 с большинством моделей роботов компании RRROBOTICA. Контроллер основан на многопроцессорной системе, имеющей высокую производительность, которая позволяет справляться с самыми сложными задачами, даже для самых сложных роботов, имеющих 12-ть осей перемещения. Основная «шина» контроллера имеет не большое количество проводов, из-за этого контроллер обладает повышенной надежностью.



CPU с ОС Linux

Тип хранения данных USB(Flash disk)

Подключение к сети конектор ETHERNET

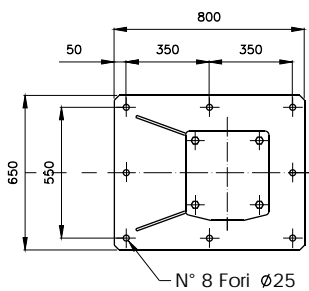
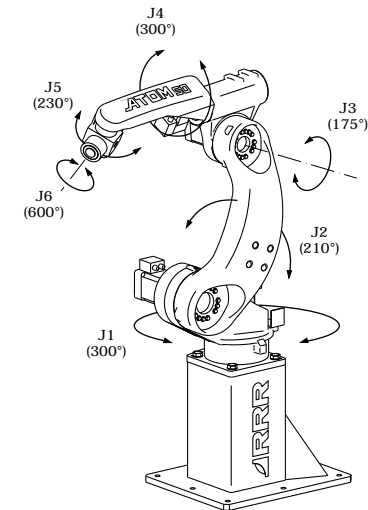
Количество управляемых осей 9+10

Структура управления микропроцессоры CANbus

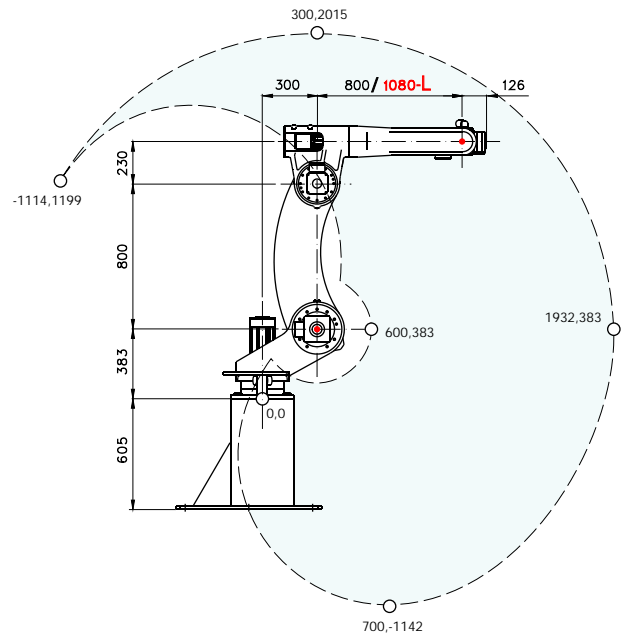
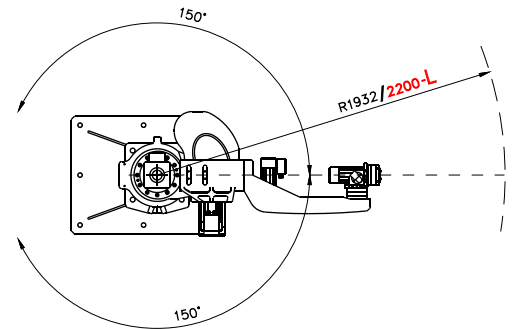
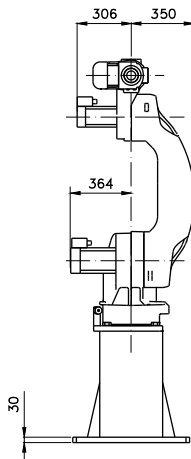
Габариты 850/1080*680*1100 мм

Вес контроллера: 150 кг

Промышленный робот ATOM 50/50-L



Основание



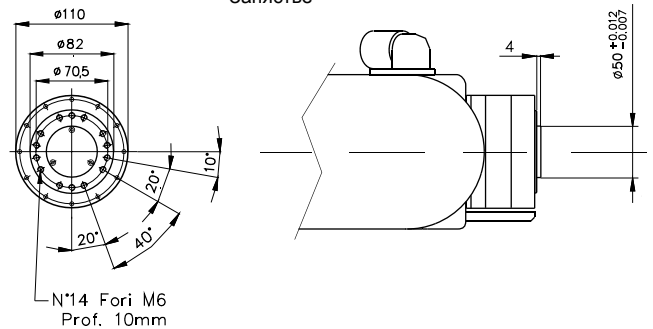
ATOM 50/50-L

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ:

Рабочий радиус 1932/2200-L - мм
 Грузоподъемность 30/50-L- кг
 Линейная скорость перемещения 1.5 м/сек
 Точность позиционирования +/- 0.1 мм
 Точность вращения +/- 0.005°
 Вес 420/450-L кг

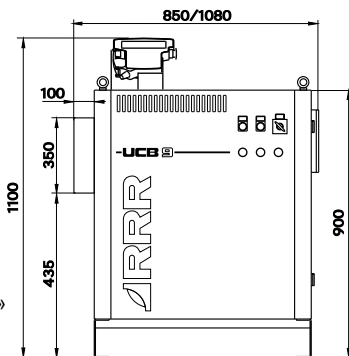
Ось	РАБОЧИЕ ПРЕДЕЛЫ	СКОРОСТЬ
J1	+ 150° ÷ - 150°	120°/sec.
J2	+ 150° ÷ - 60°	120°/sec.
J3	+ 85° ÷ - 90°	130°/sec.
J4	+ 150° ÷ - 150°	160°/sec.
J5	+ 115° ÷ - 115°	200°/sec.
J6	+ 300° ÷ - 300°	200°/sec.

Запястье



Контроллер UCSB

Данный контроллер имеет не большие габариты. Особая конфигурация аппаратного и программного обеспечения позволяет использовать контроллер UCSB/9 с большинством моделей роботов компании RRROBOTICA. Контроллер основан на многопроцессорной системе, имеющей высокую производительность, которая позволяет справляться с самыми сложными задачами, даже для самых сложных роботов, имеющих 12-ть осей перемещения. Основная «шина» контроллера имеет не большое количество проводов, из-за этого контроллер обладает повышенной надежностью.



CPU с ОС Linux

Тип хранения данных USB(Flash disk)

Подключение к сети конектор ETHERNET

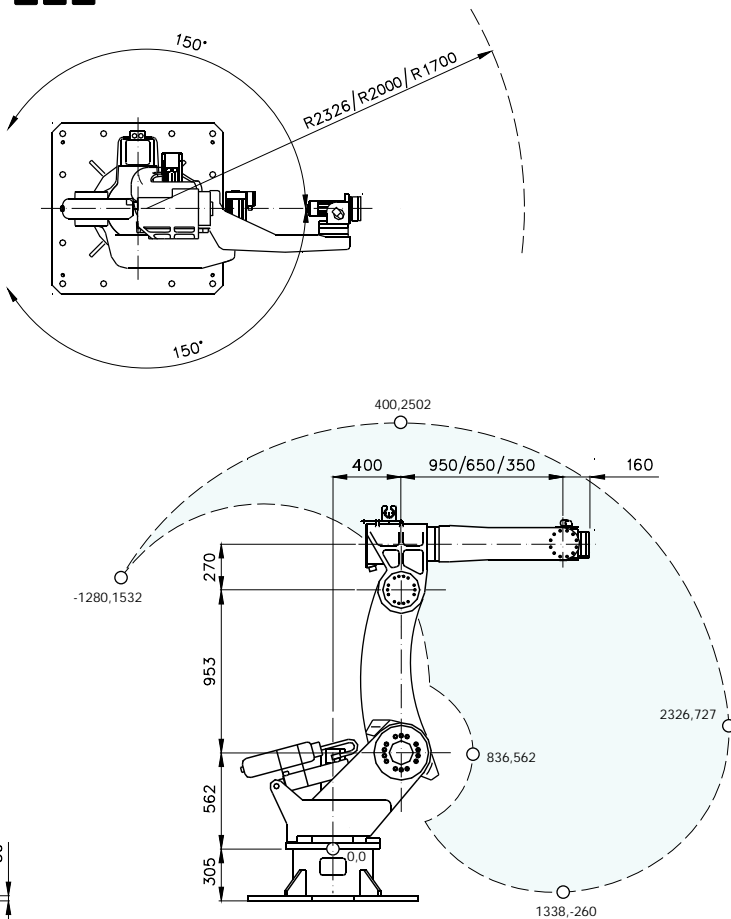
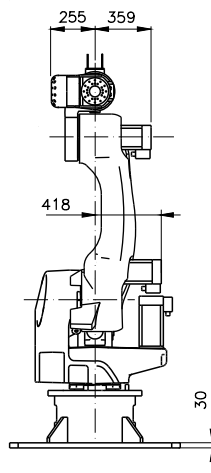
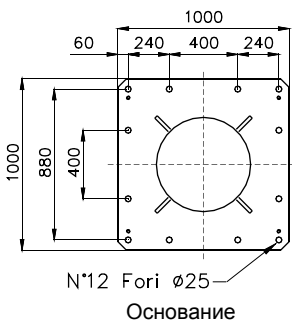
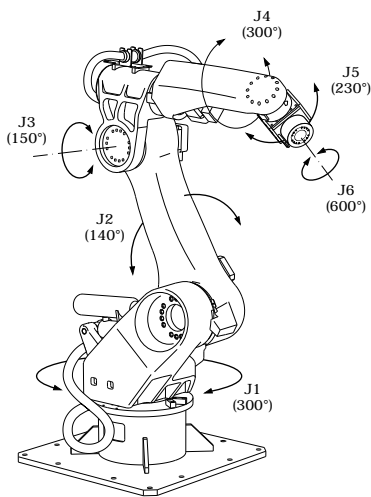
Количество управляемых осей 9+10

Структура управления микропроцессоры CANbus

Габариты 850/1080*680*1100 мм

Вес контроллера: 150 кг

Промышленный робот АТОМ 100/150/200

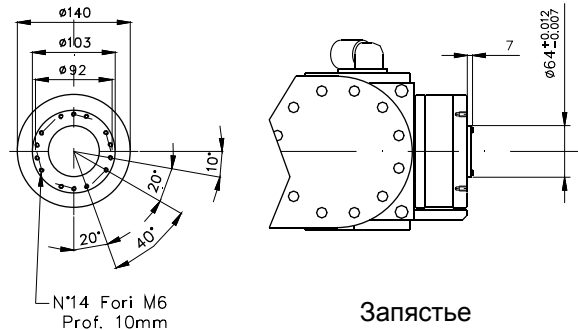


АТОМ 100/150/200

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ:

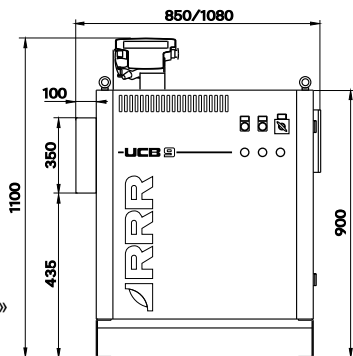
Рабочий радиус 2326/2000/1700 мм
 Грузоподъёмность 100/150/200 кг
 Линейная скорость перемещения 1.5 м/сек
 Точность позиционирования +/- 0.3 мм
 Точность вращения +/- 0.005°
 Вес 1100/1300 кг

Ось	РАБОЧИЕ ПРЕДЕЛЫ	СКОРОСТЬ	КР.МОМЕНТ
J1	+ 150° ÷ - 150°	60°/sec.	
J2	+ 80° ÷ - 60°	60°/sec.	
J3	+ 80° ÷ - 70°	110°/sec.	
J4	+ 150° ÷ - 150°	150°/sec.	875 Nm.
J5	+ 115° ÷ - 115°	150°/sec.	955 Nm.
J6	+ 300° ÷ - 300°	230°/sec.	345 Nm.



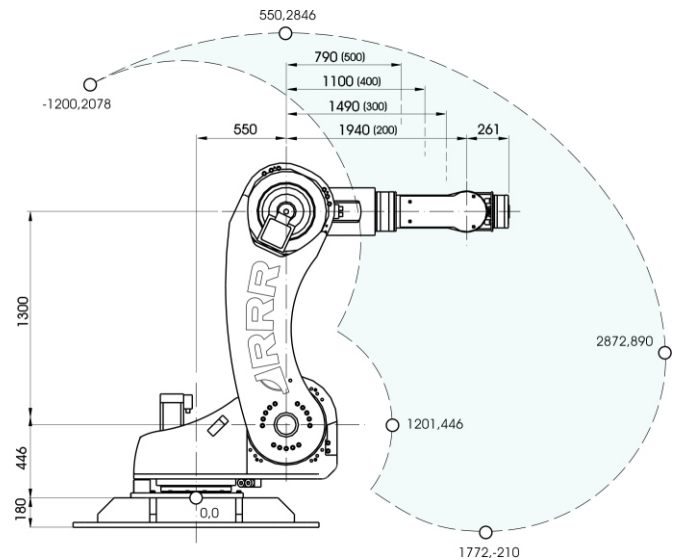
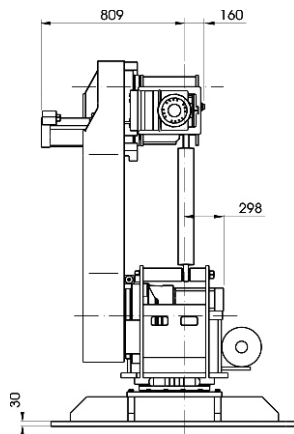
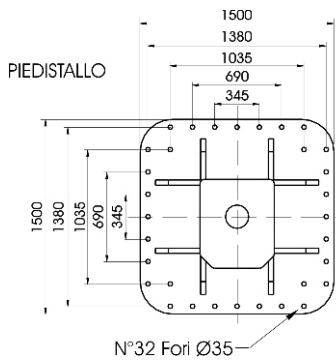
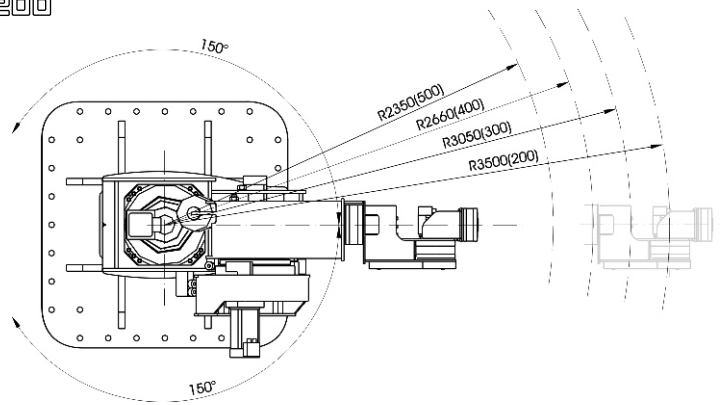
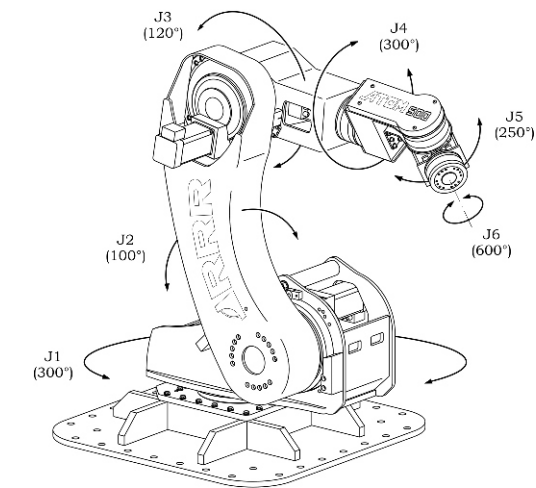
Контроллер UCB

Данный контроллер имеет не большие габариты. Особая конфигурация аппаратного и программного обеспечения позволяет использовать контроллер UCB/9 с большинством моделей роботов компании RRRBOTICA. Контроллер основан на многопроцессорной системе, имеющей высокую производительность, которая позволяет справляться с самыми сложными задачами, даже для самых сложных роботов, имеющих 12-ть осей перемещения. Основная «шина» контроллера имеет не большое количество проводов, из-за этого контроллер обладает повышенной надежностью.



CPU с ОС Linux
 Тип хранения данных USB(Flash disk)
 Подключение к сети конектор ETHERNET
 Количество управляемых осей 9+10
 Структура управления микропроцессоры CANbus
 Габариты 850/1080*680*1100 мм
 Вес контроллера: 150 кг

Промышленный робот ATOM 500/400/300/200

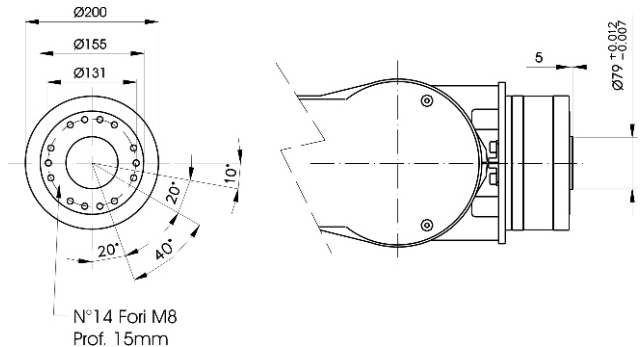


ATOM 500/400/300/200

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

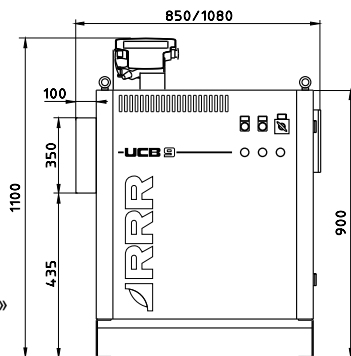
Рабочий радиус 2,35 / 2,66 / 3,05 / 3,5 м
Грузоподъемность 500 / 400 / 300 / 200 кг
Линейная скорость перемещения 1.5 м/сек
Точность позиционирования +/- 0.1 мм
Точность вращения +/- 0.005°
Вес 3100-3600 кг

Ось	РАБОЧИЕ ПРЕДЕЛЫ	СКОРОСТЬ	КР.МОМЕНТ
J1	+ 150° ÷ - 150°	60°/sec.	
J2	+ 70° ÷ - 30°	45°/sec.	
J3	+ 60° ÷ - 60°	60°/sec.	3900 Nm.
J4	+ 150° ÷ - 150°	120°/sec.	4050 Nm.
J5	+ 125° ÷ - 125°	80°/sec.	2200 Nm.
J6	+ 300° ÷ - 300°	150°/sec.	

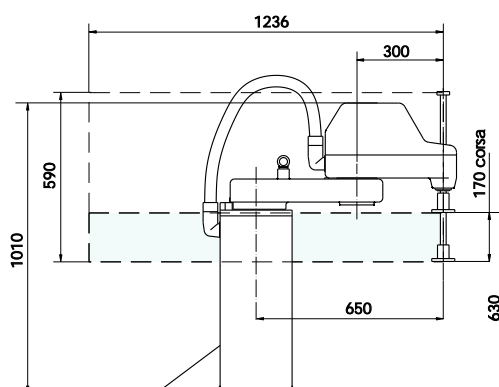
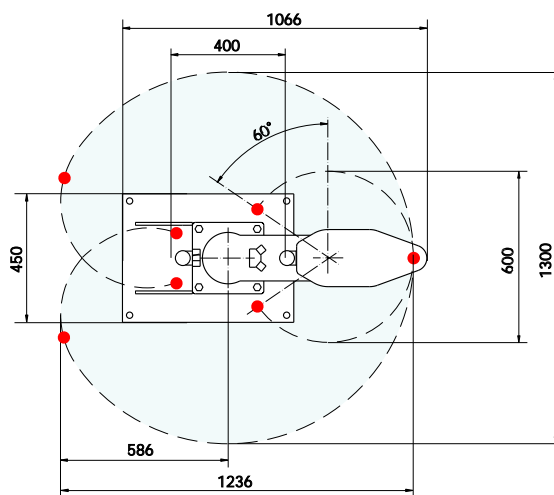
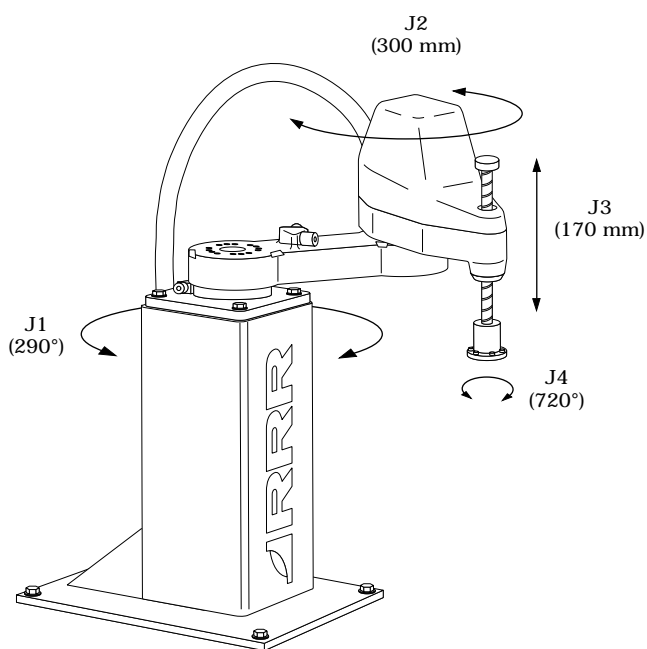


Контроллер UCB

Данный контроллер имеет не большие габариты. Особая конфигурация аппаратного и программного обеспечения позволяет использовать контроллер UCB/9 с большинством моделей роботов компании RRROBOTICA. Контроллер основан на многопроцессорной системе, имеющей высокую производительность, которая позволяет справляться с самыми сложными задачами, даже для самых сложных роботов, имеющих 12-ть осей перемещения. Основная «шина» контроллера имеет не большое количество проводов, из-за этого контроллер обладает повышенной надежностью.



CPU с ОС Linux
Тип хранения данных USB(Flash disk)
Подключение к сети конектор ETHERNET
Количество управляемых осей 9+10
Структура управления микропроцессоры CANbus
Габариты 850/1080*680*1100 мм
Вес контроллера: 150 кг



PATH 5

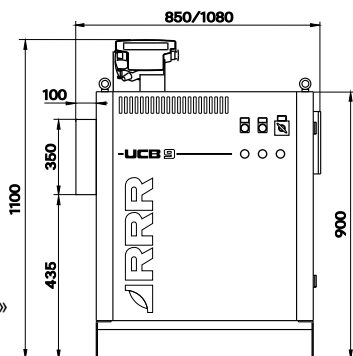
ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ:

Рабочий радиус 650 мм
Грузоподъёмность для 3-х осей 5 кг/ для 4-х осей 10 кг
Линейная скорость перемещения 1.5 м/сек
Точность позиционирования +/- 0.1 мм
Точность вращения +/- 0.005°
Вес 110 кг

ОСЬ	РАБОЧИЕ ПРЕДЕЛЫ	СКОРОСТЬ
J1	+ 145° ÷ - 145°	300°/sec.
J2	+ 150° ÷ - 150°	300°/sec.
J3	0 ÷ - 170	0,5 mt./sec.
J4	+ 360° ÷ - 360°	320°/sec.

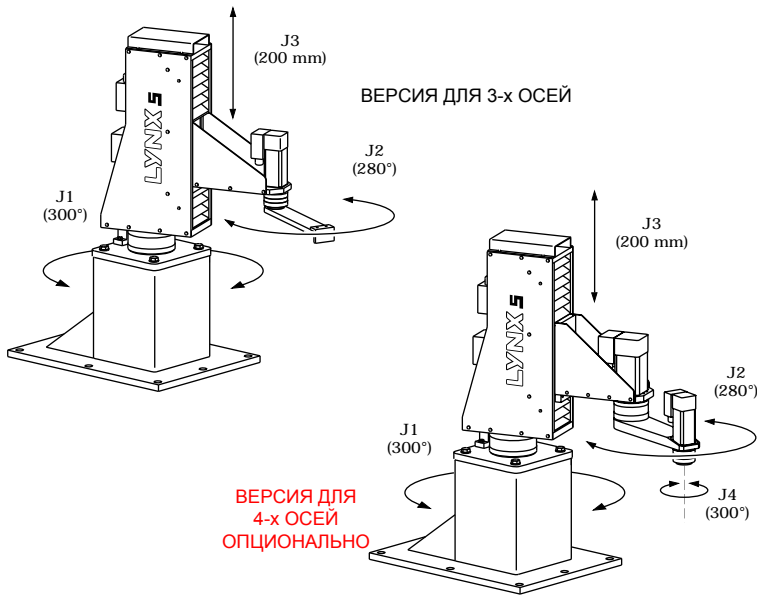
Контроллер **UCB 9**

Данный контроллер имеет не большие габариты. Особая конфигурация аппаратного и программного обеспечения позволяет использовать контроллер UCB/9 с большинством моделей роботов компании RRROBOTICA. Контроллер основан на многопроцессорной системе, имеющей высокую производительность, которая позволяет справляться с самыми сложными задачами, даже для самых сложных роботов, имеющих 12-ть осей перемещения. Основная «шина» контроллера имеет не большое количество проводов, из-за этого контроллер обладает повышенной надежностью.



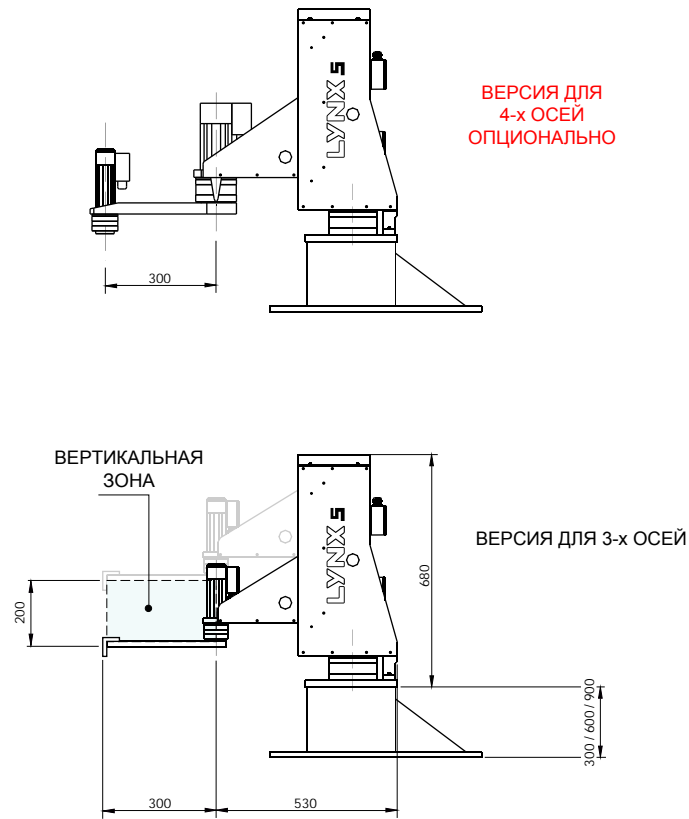
CPU с ОС Linux
Тип хранения данных USB(Flash disk)
Подключение к сети конектор ETHERNET
Количество управляемых осей 9+10
Структура управления микропроцессоры CANbus
Габариты 850/1080*680*1100 мм
Вес контроллера: 150 кг

Промышленный LYNX 5 робот



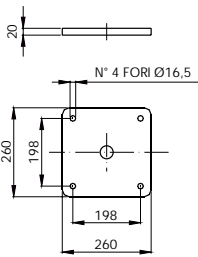
ВЕРСИЯ ДЛЯ
4-х ОСЕЙ
ОПЦИОНАЛЬНО

ВЕРСИЯ ДЛЯ
4-х ОСЕЙ
ОПЦИОНАЛЬНО

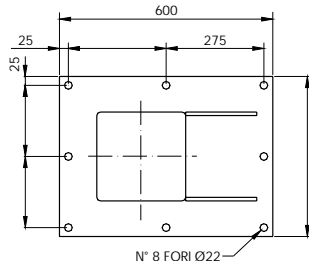


ВЕРТИКАЛЬНАЯ
ЗОНА

ВЕРСИЯ ДЛЯ 3-х ОСЕЙ



ОСНОВАНИЕ РОБОТА



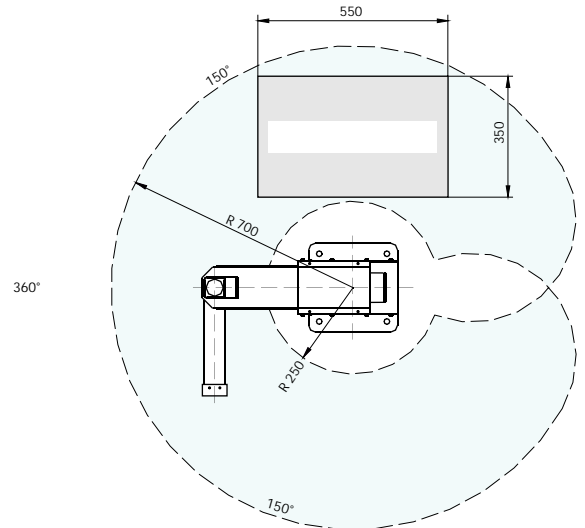
ОСНОВАНИЕ

LYNX 5

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ:

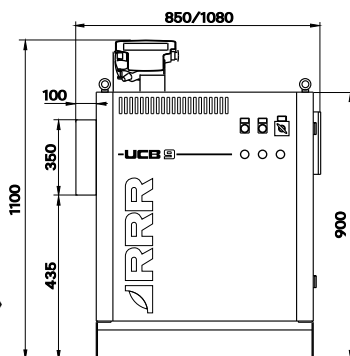
Рабочий радиус 700 мм
Грузоподъёмность 5 кг
Линейная скорость перемещения 1.5 м/сек
Точность позиционирования +/- 0.1 мм
Точность вращения +/- 0.005°
Вес 110 кг

ОСЬ	РАБОЧИЕ ПРЕДЕЛЫ	СКОРОСТЬ
J1	+ 150° ÷ - 150°	300°/sec.
J2	+ 140° ÷ - 140°	300°/sec.
J3	200mm	200mm/sec.
J4 -	+ 300° ÷ - 300°	316°/sec.



Контроллер UCSB

Данный контроллер имеет не большие габариты. Особая конфигурация аппаратного и программного обеспечения позволяет использовать контроллер UCSB/9 с большинством моделей роботов компании RRRBOTICA. Контроллер основан на многопроцессорной системе, имеющей высокую производительность, которая позволяет справляться с самыми сложными задачами, даже для самых сложных роботов, имеющих 12-ть осей перемещения. Основная «шина» контроллера имеет не большое количество проводов, из-за этого контроллер обладает повышенной надежностью.



CPU с ОС Linux

Тип хранения данных USB(Flash disk)

Подключение к сети конектрор ETHERNET

Количество управляемых осей 9+10

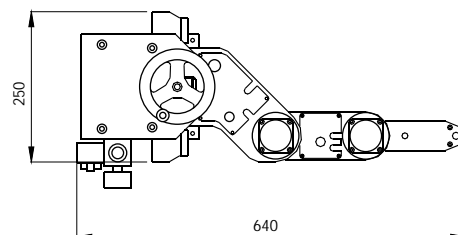
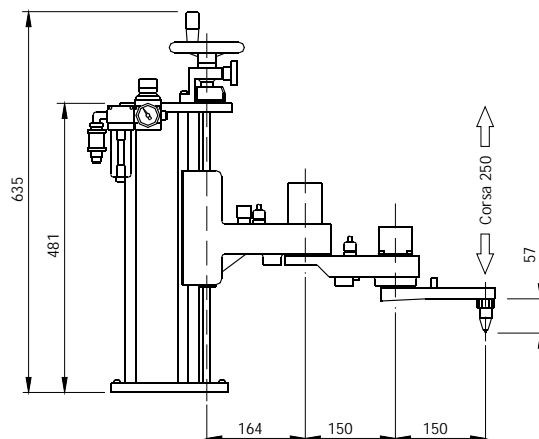
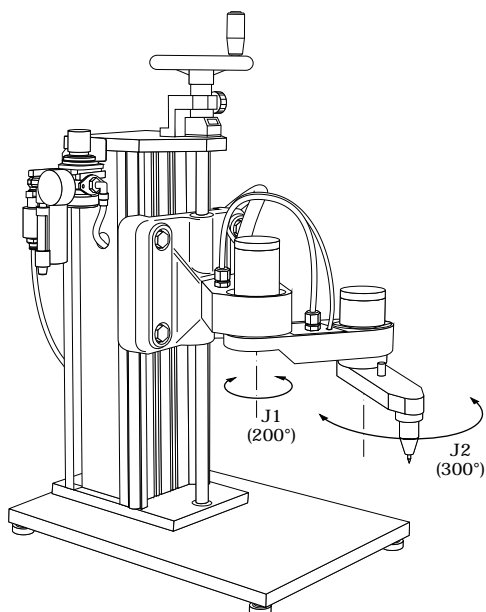
Структура управления микропроцессоры CANbus

Габариты 850/1080*680*1100 мм

Вес контроллера: 150 кг

Промышленный
робот

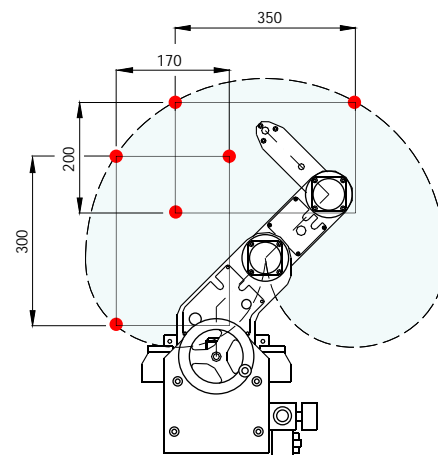
AXTRON
T 2000



AXTRON T 2000

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Рабочие пределы	170 x 300 / 350 x 200 мм.
Рабочие пределы для маркировки	150 x 200 / 250 x 150 мм.
Ход по оси вертикальный (Z)	250 мм. (стандарт)
Ход по оси (Z)	0-190 мм. (стандарт)
Среднее разрешение	0,024 мм. для оси X и Y
Давление сж.воздуха	Max 6 bar
Напряжение питания	230 V ~ +/- 20%
Интерфейс PC	Пар. порт



МАРКИРОВКА

Принцип работы высокочастотный, с возвратно-поступательным движением и ударным пневматическим приводом. Это позволяет наносить маркировку на металле или пластике, на изделия с разными поверхностями. Набор содержит: алфавитно-цифровые символы, даты, счетчики, круглую и угловую ориентацию написания, логотипы, коды и пр. Данный робот управляется операционной системой Linux может быть подключен к компьютерной сети для контроля и изменения задач. Для оператора и тех. персонала было создано специальное программное обеспечение (графическое).

Высота символов от 1 до 100 мм.
Частота удар от 0 до 200 Гц
Силы маркировки Регулируется оператором
Максимум стандартный удар 10 мм. (Есть возможность регулировки)

СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ AXTRON

Габаритные размеры: 400 x 300 x 90 мм.
Жесткий диск (винчестер)
Разъем и силовое реле ВВОДА/ВЫВОДА
Большое количество программ памяти



MADE IN ITALY

Автоматизация и роботизация производства



ООО «РусВэлд Роботика»
191167 г. Санкт-Петербург
Невский пр. д. 151
<http://www.rwrobotica.ru>
Тел/факс: (812)748-17-72

