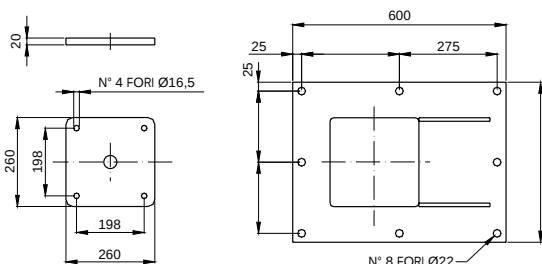
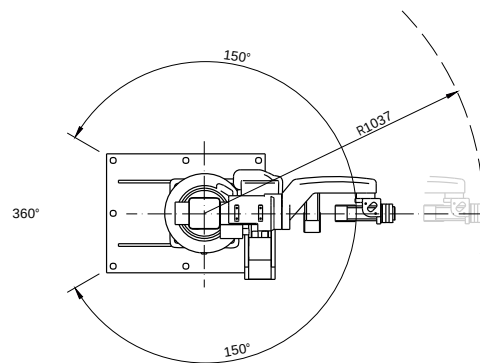
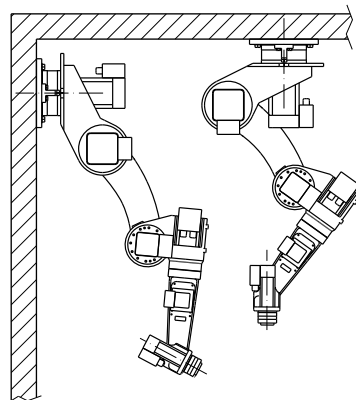
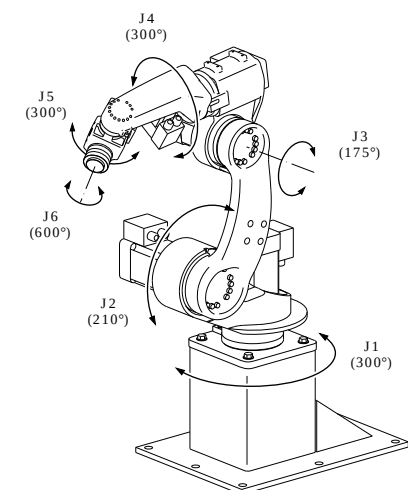


Промышленный робот

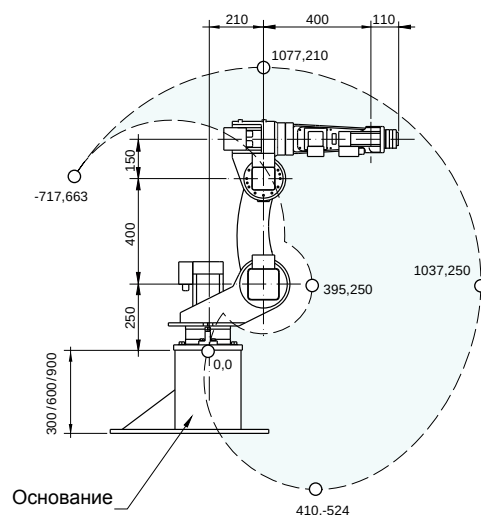
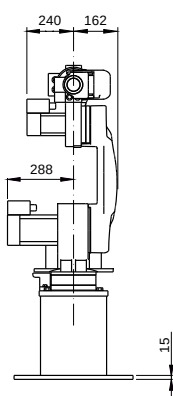
**ATOM
MINOR**

Варианты крепления



Основание крепления робота

Основание



Основание

**ATOM
MINOR**

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ:

Рабочий радиус 1037 мм

Грузоподъемность 7 кг

Линейная скорость перемещения 1.5 м/сек

Точность позиционирования +/- 0.1 мм

Точность вращения +/- 0.005°

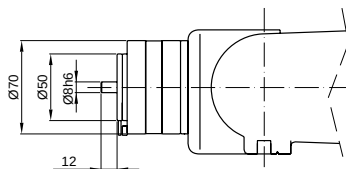
Вес 210 кг

Ось

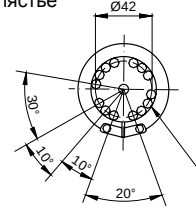
РАБОЧИЕ ПРЕДЕЛЫ

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

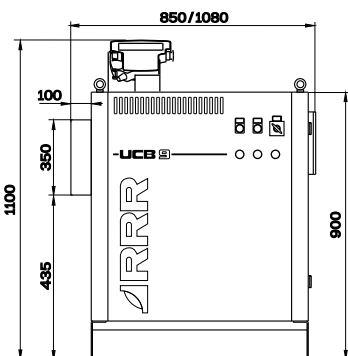


N°14 FORI M4 PROF. 11mm DISPOSTI
SU UNA CIRCONFERENZA DI Ø42

Контроллер

UCB 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

RRROBOTICA

**RUSWELD
ROBOTICA**