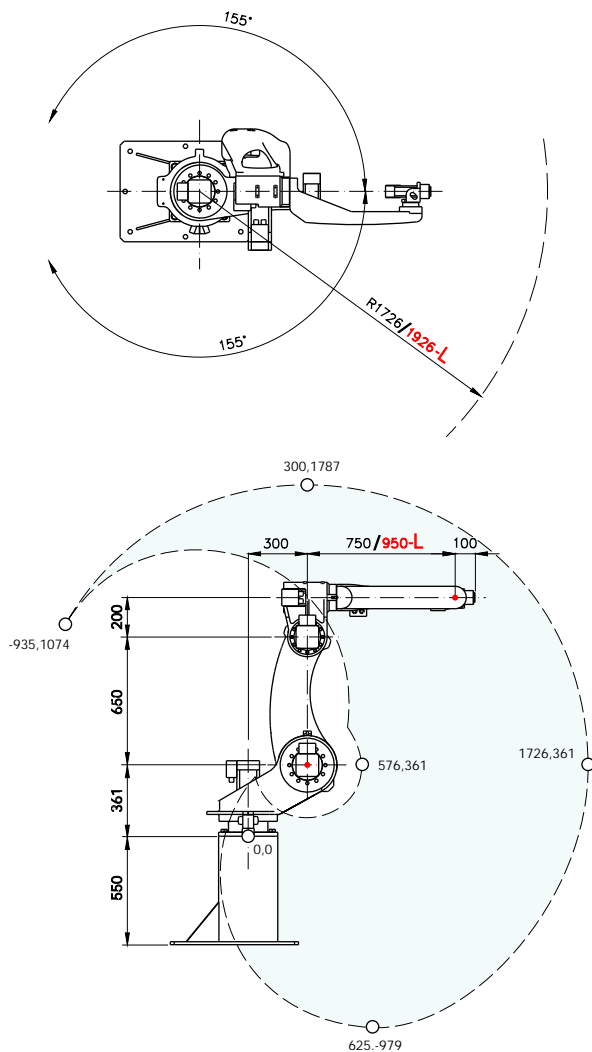
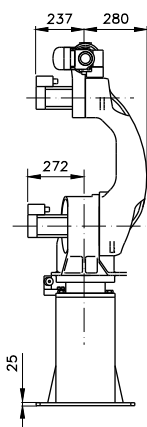


Основание



АТОМ 20/20-L

Технические характеристики:

Рабочий радиус 1726/1926- L мм

Грузоподъемность 20 кг

Линейная скорость перемещения 1.5 м/сек

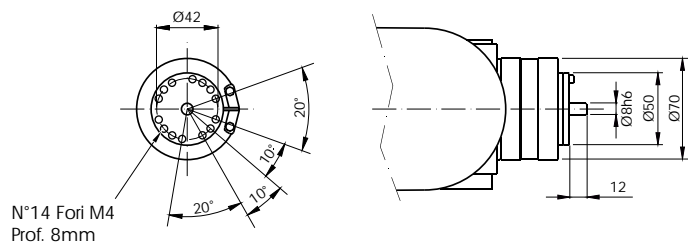
Точность позиционирования +/- 0.1 мм

Точность вращения +/- 0.005°

Вес 310/330- L кг

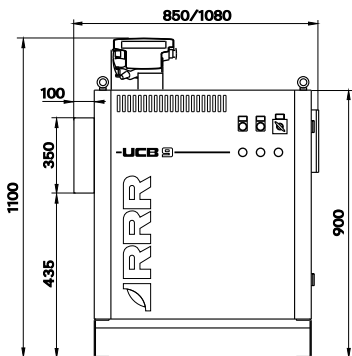
Ось	РАБОЧИЕ ПРЕДЕЛЫ	СКОРОСТЬ
J1	+ 155° ÷ - 155°	144°/sec.
J2	+ 150° ÷ - 60°	143°/sec.
J3	+ 85° ÷ - 90°	128°/sec.
J4	+ 150° ÷ - 150°	202°/sec.
J5	+ 115° ÷ - 115°	207°/sec.
J6	+ 300° ÷ - 300°	316°/sec.

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 «ши» 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