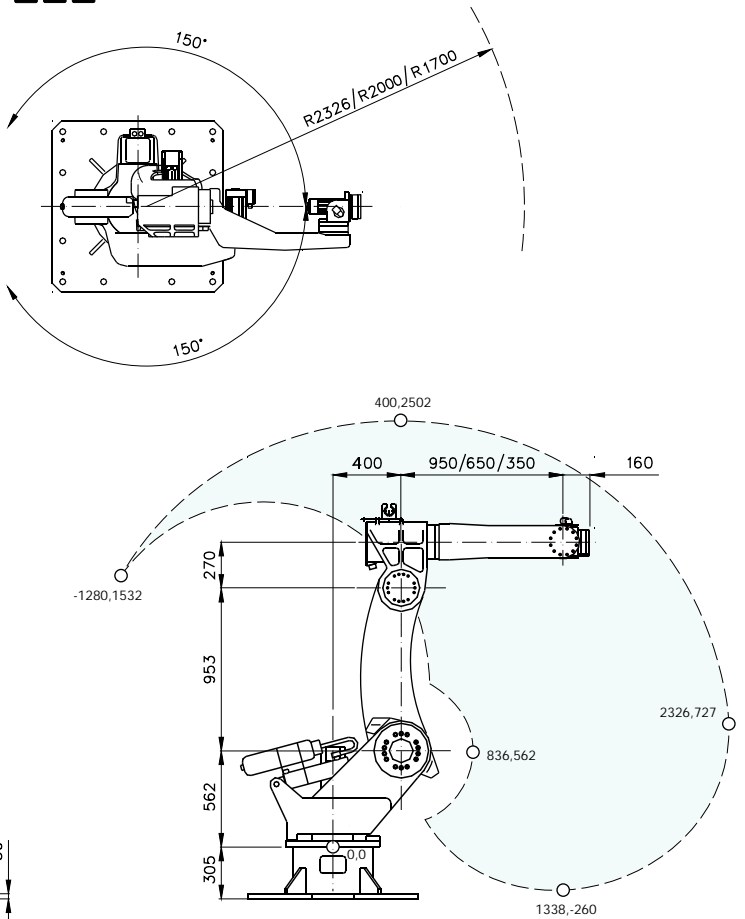
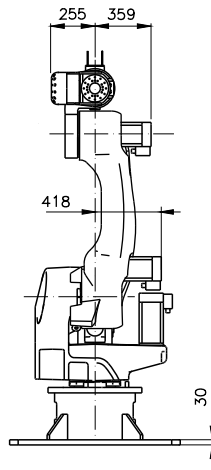
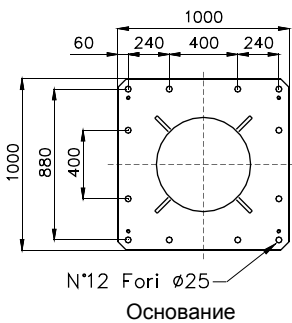
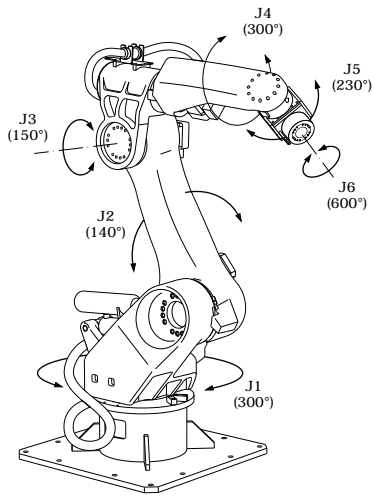


Промышленный **АТОМ 100/150/200** робот

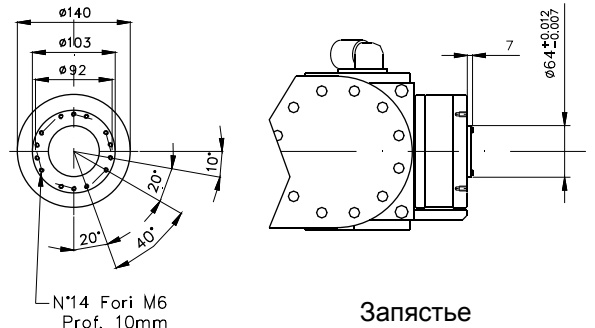


АТОМ 100/150/200

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

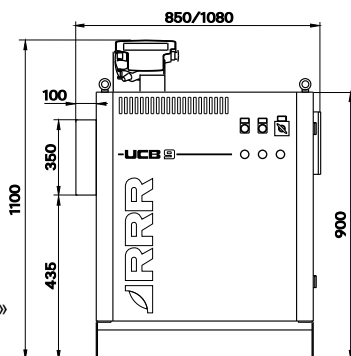
Ось	РАБОЧИЕ ПРЕДЕЛЫ	СКОРОСТЬ	КР.МОМЕНТ
J1	+ 150° ÷ - 150°	60°/sec.	
J2	+ 80° ÷ - 60°	60°/sec.	
J3	+ 80° ÷ - 70°	110°/sec.	
J4	+ 150° ÷ - 150°	150°/sec.	875 Nm.
J5	+ 115° ÷ - 115°	150°/sec.	955 Nm.
J6	+ 300° ÷ - 300°	230°/sec.	345 Nm.



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