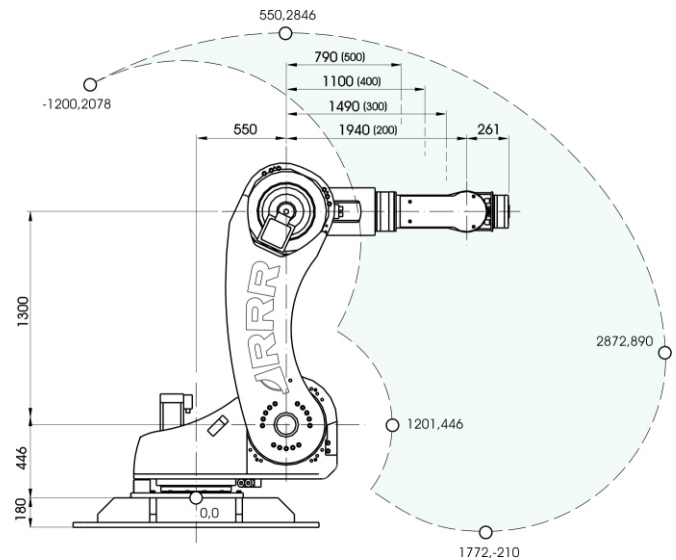
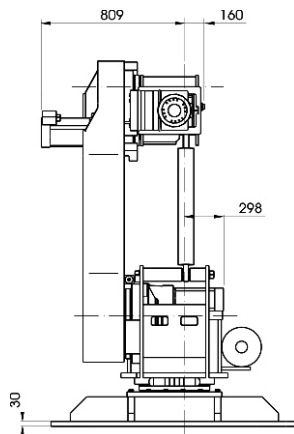
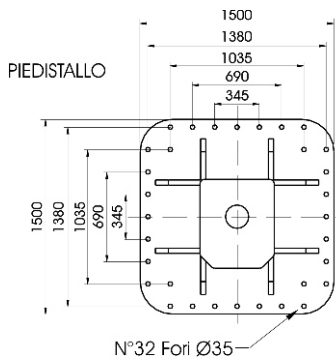
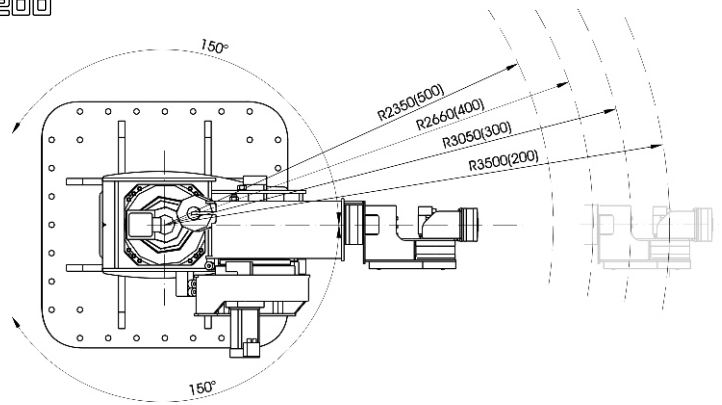
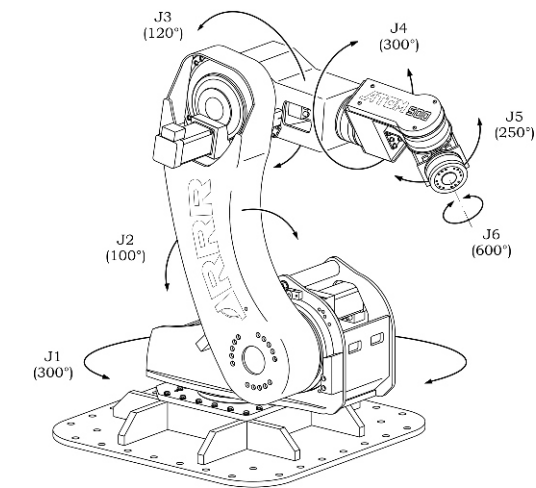


Промышленный робот ATOM 500/400/300/200

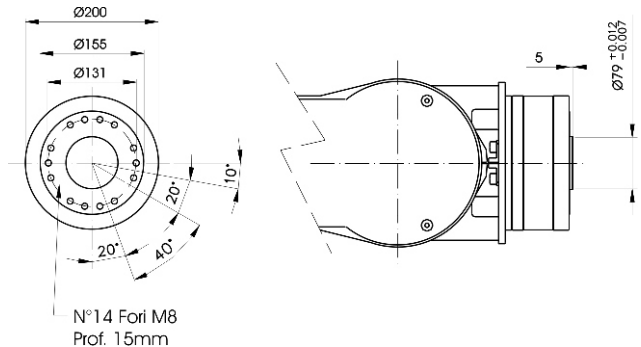


ATOM 500/400/300/200

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

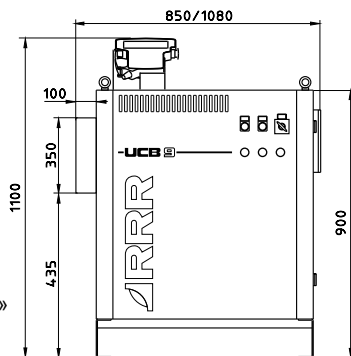
Рабочий радиус 2,35 / 2,66 / 3,05 / 3,5 м
Грузоподъемность 500 / 400 / 300 / 200 кг
Линейная скорость перемещения 1.5 м/сек
Точность позиционирования +/- 0.1 мм
Точность вращения +/- 0.005°
Вес 3100-3600 кг

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