



PATH 5

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ:

Рабочий радиус 650 мм
Грузоподъемность 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