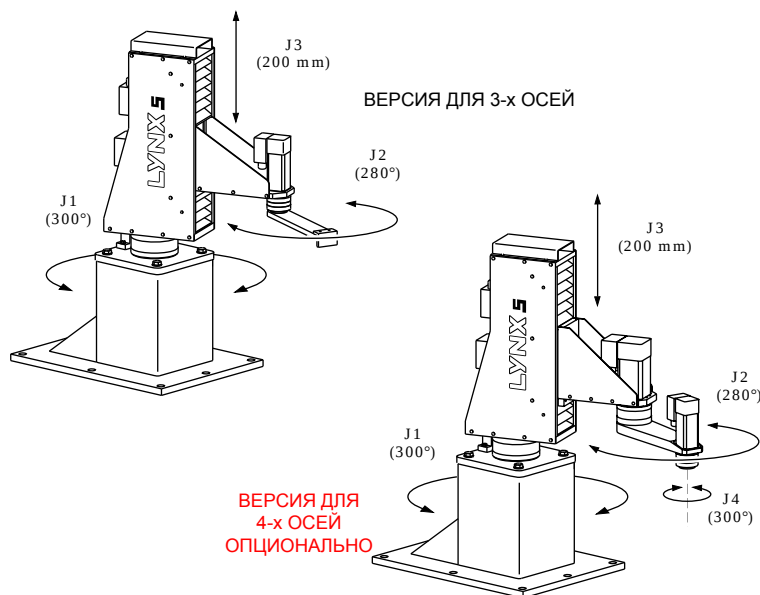
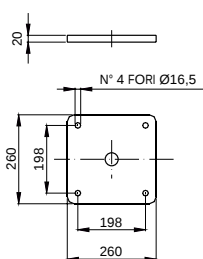
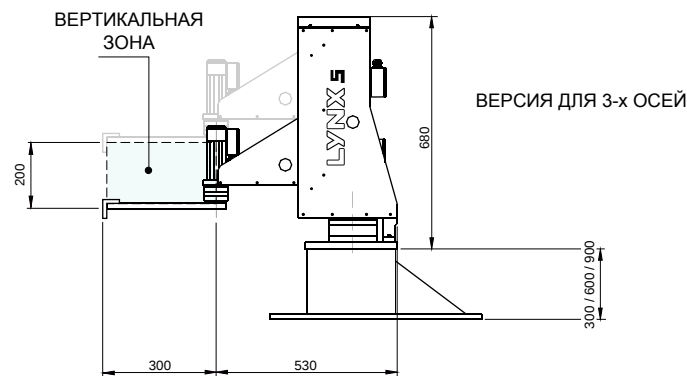


Промышленный робот

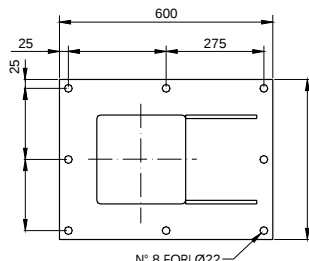
LYNX 5



ВЕРСИЯ ДЛЯ
4-х ОСЕЙ
ОПЦИОНАЛЬНО



ОСНОВАНИЕ РОБОТА



ОСНОВАНИЕ

LYNX 5

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ:

Рабочий радиус 700 мм

Грузоподъемность 5 кг

Линейная скорость перемещения 1.5 м/сек

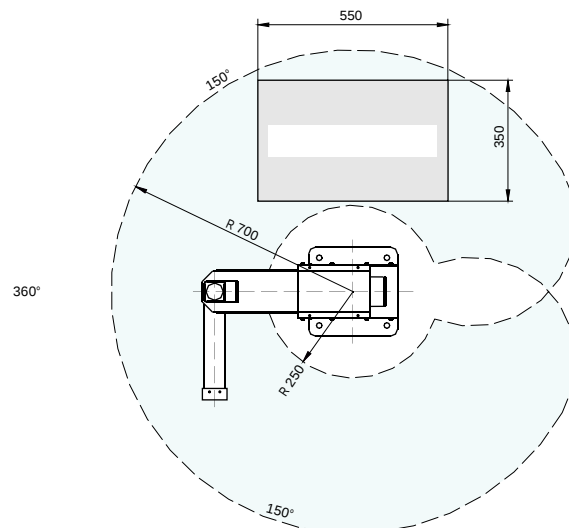
Точность позиционирования +/- 0.1 мм

Точность вращения +/- 0.005°

Вес 110 кг

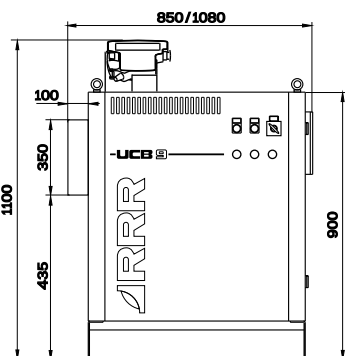
ОСЬ

ОСЬ	РАБОЧИЕ ПРЕДЕЛЫ	СКОРОСТЬ
J1	+150° ÷ -150°	300°/sec.
J2	+140° ÷ -140°	300°/sec.
J3	200mm	200mm/sec.
J4 -	+300° ÷ -300°	316°/sec.



Контроллер UCS 9

Данный контроллер имеет не большие габариты. Особая конфигурация аппаратного и программного обеспечения позволяет использовать контроллер UCS/9 с большинством моделей роботов компании RRROBOTICA. Контроллер основан на многопроцессорной системе, имеющей высокую производительность, которая позволяет справиться 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 конектрор ETHERNET

Количество управляемых осей 9+10

Структура управления микропроцессоры CANbus

Габариты 850/1080*680*1100 мм

Вес контроллера: 150 кг