



ROBOT – MANIPOLATORE BASE



CARATTERISTICHE TECNICHE

- Collegamento a 6 assi controllato da MIC
- Collegamento a 3 assi controllato da PLC
- Asse guidato da servo, lunga durata
- Precisione di posizionamento: 0,1 grado
- Alimentazione: Monofase dalla rete elettrica
- Gamma degli angoli:
 - 1° asse: 180°
 - 2° asse: 180°
 - 3° asse: 145°
 - 4° asse: 180°
 - 5° asse: 180°
 - 6° asse: Regolazione della Pinza
- Raggio di lavoro: 400mm
- Velocità massima per asse: 180 gradi/s
- Carico massimo: 250 g

DL ROBOT

OBIETTIVI FORMATIVI

Manipolatore basico sviluppato per l'insegnamento, la dimostrazione, la formazione pratica e la progettazione in merito ai principi di meccatronica, automazione e informatica. Attraverso questo prodotto è possibile comprendere la struttura meccanica dei robot utilizzati nei settori industriali, progettare ed eseguire procedure di debugging per il controllo del sistema e analizzare e risolvere delle problematiche che si verificano in un processo operativo effettivo.

In base al codice di ordinazione è possibile variare l'unità di controllo, scegliendo fra un microcontrollore o un PLC.

CODICE DI ORDINAZIONE

- **DL ROBOT-PLC**
(controllo tramite PLC)
 - PLC - 2080-LC30-48QVB: 28DI, 20DO, 3PTO
 - Pannello di controllo manuale
- **DL ROBOT-MIC**
(controllo tramite microcontrollore)
 - ARM Cortex: M3, 8DI, 8DO, 6PTO
 - Pannello di controllo manuale

ESPERIMENTI

- Programmazione – apprendimento del software
- Controllo del singolo asse
- Controllo combinato a 6 assi (MIC)
- Controllo combinato a 3 assi (PLC)
- Simulazione della saldatura