



## ROBOT – MANIPULADOR BÁSICO



### CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

- Conexión de 6 ejes controlada por MIC
- Conexión de 3 ejes controlada por PLC
- Eje dirigido por servo, mayor duración
- Precisión de posicionamiento: 0,1 grado
- Alimentación: monofásica a partir de la red eléctrica
- Gama de los ángulos:
  - 1º eje: 180°
  - 2º eje: 180°
  - 3º eje: 145°
  - 4º eje: 180°
  - 5º eje: 180°
  - 6º eje: ajuste de las pinzas
- Radio de trabajo: 400mm
- Velocidad máxima por eje: 180 grados/s
- Carga máxima: 250 g

## DL ROBOT

### OBJECTIVOS DE FORMACIÓN

Manipulador básico diseñado para la enseñanza, la demostración, la formación práctica y la concepción en relación con los principios de la mecatrónica, de la automatización y de la informática.

Gracias a este manipulador es posible comprender la estructura mecánica de los robots usados en los sectores industriales, diseñar y ejecutar los procesos de debugging para el control del sistema, analizar y resolver los problemas que ocurren en un proceso operativo real.

Según el código de pedido, es posible cambiar la unidad de control, eligiendo entre un microcontrolador o un PLC.

### CÓDIGO DE PEDIDO

- **DL ROBOT-PLC**  
**(control a través de un PLC)**
  - PLC - 2080-LC30-48QVB: 28DI, 20DO, 3PTO
  - Panel de control manual
- **DL ROBOT-MIC**  
**(control a través de un microcontrolador)**
  - ARM Cortex: M3, 8DI, 8DO, 6PTO
  - Panel de control manual

### EXPERIMENTOS

- Programación – aprendizaje del software
- Control de un solo eje
- Control combinado de 6 ejes (MIC)
- Control combinado de 3 ejes (PLC)
- Simulación de soldadura