



ROBOT – MANIPULADOR BÁSICO



DL ROBOT

OBJETIVOS 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.

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:
 - 1° eje: 180°
 - 2° eje: 180°
 - 3° eje: 145°
 - 4° eje: 180°
 - 5° eje: 180°
 - 6° eje: ajuste de las pinzas
- Radio de trabajo: 400mm
- Velocidad máxima por eje: 180 grados/s
- Carga máxima: 250 g

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