



ROBOT – MANIPULATEUR DE BASE



DL ROBOT

OBJECTIFS DE FORMATION

Manipulateur de base développé pour l'enseignement, la démonstration, la formation pratique et la conception au sujet des principes de la mécatronique, de l'automatisation et de l'informatique.

Grâce à ce manipulateur, il est possible de comprendre la structure mécanique des robots utilisés dans les secteurs industriels, d'élaborer et d'exécuter les processus de débogage pour le contrôle du système et d'analyser et de résoudre des problèmes qui se vérifient dans un processus d'exploitation réel.

En fonction du code de commande, il est possible de changer l'unité de contrôle en choisissant entre un microcontrôleur ou un PLC.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

- Connexion à 6 axes contrôlée par le MIC
- Connexion à 3 axes contrôlée par le PLC
- Axe guidé par servo, à long terme
- Précision de position : 0,1 degré
- Alimentation : monophasée du réseau
- Gamme des axes :
 - 1° axe : 180°
 - 2° axe : 180°
 - 3° axe : 145°
 - 4° axe : 180°
 - 5° axe : 180°
 - 6° axe : ajustement de la pince
- Gamme de travail : 400mm
- Vitesse maximale par axe : 180 degrés/s
- Charge maximale : 250 g

CODE DE COMMANDE

- **DL ROBOT-PLC**
(contrôle par PLC)
 - PLC - 2080-LC30-48QVB : 28DI, 20DO, 3PTO
 - Panneau de contrôle manuel
- **DL ROBOT-MIC**
(contrôle par microcontrôleur)
 - ARM Cortex : M3, 8DI, 8DO, 6PTO
 - Panneau de contrôle manuel

EXPÉRIENCES

- Programmation – apprentissage du logiciel
- Contrôle du seul axe
- Contrôle combiné à 6 axes (MIC)
- Contrôle combiné à 3 axes (PLC)
- Simulation de soudure