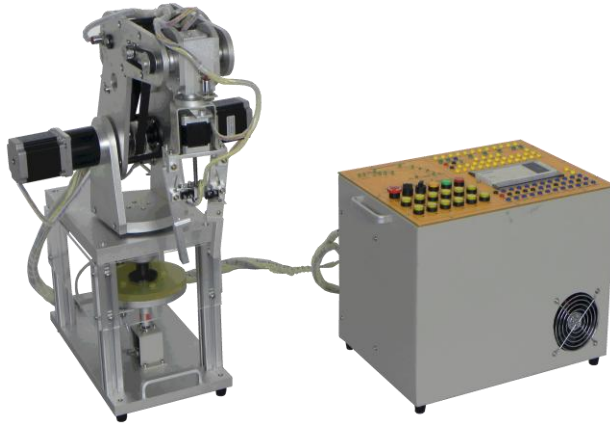




MANIPOLATORE ELETTRICO A 6 ASSI



DL ROBSIX

OBIETTIVI FORMATIVI

Questo sistema viene utilizzato principalmente per l'insegnamento, la dimostrazione, la sperimentazione, la formazione pratica, la progettazione dei piani di studio e la ricerca scientifica. Può formare gli studenti ad apprendere la struttura meccanica e il controllo, a progettare ed eseguire il debugging di hardware e software del sistema di controllo elettrico, ad analizzare e risolvere i problemi che si verificano in un processo di funzionamento reale.

Il manipolatore elettrico è un tipico prodotto della tecnologia di integrazione elettromeccanica. La sua progettazione e applicazione hanno un significato molto importante in mecatronica, in automazione, in informatica, ecc.

Completo di software di programmazione su CD e manuali.

Dimensioni:

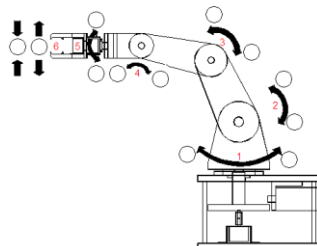
Base: 380x200mm.

Altezza totale: 950mm.

Peso: 27,5 kg.

Motore passo-passo: 6

Carico Max.: 300g



Questo sistema simula il funzionamento di un robot industriale, come ad esempio: rotazione complessiva, rotazione del braccio, rotazione dell'avambraccio, rotazione del polso, rotazione della pinza, apertura/chiusura della pinza.

Integra diverse tecnologie, quali: la tecnologia della trasmissione a cinghia, il controllo di un motore passo-passo, i sensori di posizione, i PLC e la tecnologia dei microprocessori. Il trainer può essere controllato da MCU e da PLC.

CARATTERISTICHE TECNICHE

- Alimentazione: 220V \pm 10%, 50Hz
- Gamma di angoli/distanze:
 - Angolo di rotazione del manipolatore: 180°
 - Angolo di rotazione del braccio: 90°
 - Angolo di rotazione dell'avambraccio: 90°
 - Angolo di rotazione del polso: 90°
 - Angolo di rotazione della pinza: 180°
 - Apertura/chiusura della pinza: 0-40 mm.
- Motori passo-passo e controlli
- Pannello con pulsanti e interfaccia PLC
- Pannello di controllo del microprocessore con interfaccia USB.
- Programmi per PLC e microprocessore

CODICE DI ORDINAZIONE

È possibile ordinare questo prodotto con due codici differenti. La scelta del codice si basa sul tipo di PLC da includere con il trainer.

- DL ROBSIX-AB - con Alan Bradley PLC
- DL ROBSIX-1200 - con PLC Siemens