



MANIPULADOR ELÉCTRICO DE 6 EJES



DL ROBSIX

Este entrenador simula el funcionamiento de un robot industrial, tal como: la rotación general, la rotación del brazo, la rotación del antebrazo, la rotación de la muñeca, la rotación de la pinza, la apertura/cierre de la pinza. Se integran diferentes tecnologías, como la tecnología de transmisión por correa, el accionamiento del motor paso a paso, la detección de la posición, el PLC y la tecnología de los microprocesadores.

El entrenador puede ser controlado por MCU y por PLC.

OBJETIVOS DE ENTRENAMIENTO

Se utiliza este modelo principalmente para la enseñanza, la demostración, los experimentos, la formación práctica, el diseño curricular y la investigación científica. Sirve para entrenar a los estudiantes a conocer la estructura mecánica y el control, para diseñar y hacer el debugging de hardware y software del sistema de control eléctrico, para analizar y resolver los problemas que se producen en el proceso de operación real. El manipulador eléctrico es un producto típico de la tecnología de integración electromecánica. Su diseño y aplicación tiene un significado muy importante en mecatrónica, automatización, tecnología de la información, etc.

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

- Fuente de alimentación: 220V \pm 10%, 50Hz
- Rango de ángulos / distancia:
 - Ángulo de rotación del manipulador: 180°
 - Ángulo de rotación del brazo: 90°
 - Ángulo de rotación del antebrazo: 90°
 - Ángulo de rotación de la muñeca: 90°
 - Ángulo de rotación de la pinza: 180°
 - Apertura/cierre de la pinza: 0-40 mm.
- Motores paso a paso y controles.
- Panel con botones e interfaz PLC.
- Tarjeta de control del microprocesador con interfaz USB.
- Programa del PLC y programa del Microprocesador

CÓDIGO DE PEDIDO

Se puede pedir este producto con dos códigos diferentes. La elección del código se basa en el tipo de PLC que se incluirá con el entrenador.

DL ROBSIX-AB - con PLC Allen Bradley

DL ROBSIX-1200 - PLC Siemens