LABORATORIO DIDATTICO DI ROBOTICA

SPECIFICHE TECNICHE

DESCRIZIONE VOCE	Q.TA'
BRACCIO ANTROPOMORFO A 6 ASSI	İ
Specifiche:	İ

- Carico utile: 3 kgPortata 500 mm
- Gradi di libertà 6 giunti rotanti
- Programmazione Polyscope su schermo tattile da 12 pollici Interfaccia grafica utente

Prestazioni:

- Consumo di corrente massimo medio 300 W
- Consumo di corrente, tipico per
- impostazioni di funzionamento
- moderate (approssimativo)
- 100 W
- Sicurezza 17 funzioni di sicurezza regolabili
- Certificazioni EN ISO 13849-1, PLd Categoria 3, e EN ISO 10218-1
- Rilevamento forza, flangia utensile

Rilevamento forza, flangia utensile	Forza, x-y-z	Forza, x-y-z
Intervallo	30,0 N	30,0 N
Precisione	2,0 N	2,0 N
Accuratezza	3,5 N	3,5 N

Movimento:

Ripetibilità della posizione in base a ISO 9283 per ISO 9283: ± 0,03 mm

Movimento assiale	Movimento assiale	Movimento assiale
Base	Base	Base
Spalla	Spalla	Spalla
Gomito	Gomito	Gomito
Polso 1	Polso 1	Polso 1
Polso 2	Polso 2	Polso 2
Polso 3	Polso 3	Polso 3

Velocità tipica TCP: 1 m/s

Caratteristiche:

- Classificazione: IP IP54
- Camera bianca Classe ISO 14644-1: 5
- Rumorosità Inferiore a 60 dB(A)
- Posizione di installazione robot: Qualsiasi orientamento
 - o Porte I/O: 2
 - o Digitali ingresso: 2
 - o Digitali uscita: 2
 - Analogiche ingresso: 2
- I/O Alimentazione al tool: 12/24 V
- Tensione I/O Alimentazione al tool: 600 mA

1

Caratteristiche fisiche:

- Ingombro: Ø 128 mm
- Materiali: Alluminio, plastica, acciaio
- Tipo di connettore tool (end-effector): M8 | M8 a 8 pin
- Lunghezza cavo di collegamento robot: 6 m cavo compreso.
- Peso compreso il cavo 11,2 kg
- Intervallo di temperatura di funzionamento: 0-50°C
- Umidità: 90%RH (senza condensa)

Quadro elettrico

Caratteristiche:

- Classificazione IP: IP44
- Camera bianca Classe ISO 14644-1: 6
- Intervallo temperatura di funzionamento: 0-50°C
- Umidità: 90%RH (senza condensa)
- Porte I/O
 - o Digitali ingresso: 16
 - o Digitali uscita: 16
 - o Analogiche ingresso: 2
 - o Analogiche uscita: 2
 - o Ingressi digitali in quadratura: 4
- Alimentazione I/O: 24V 2A
- Comunicazione
 - o Frequenza di controllo 500 Hz
 - o Modbus TCP
 - PROFINET
 - Ethernet/IP
 - USB 2.0, USB 3.0
- Alimentazione elettrica: 100-240 VAC, 47-440 Hz

Caratteristiche fisiche:

- Dimensioni quadro elettrico: (L x H x P) 460 mm x 449 mm x 254 mm
- Peso: 12 kg
- Materiali: Acciaio verniciato a polveri

Terminale di programmazione

Caratteristiche fisiche:

- Classificazione IP: IP54
- Umidità: 90%RH (senza condensa)
- Risoluzione del display: 1280 x 800 pixel

Physical

- Materiali Plastica, PP
- Peso 1,6 kg (3,5 libbre) compreso 1 m di cavo TP
- Lunghezza cavo 4,5 m

PINZA ROBOT

Specifiche:

- Corsa (regolabile): Ø 50 mm
- Forza di chiusura (per dito): 20 185 N
- Forza di presa (totale:) 40 370 N
- Carico utile di presa a forma: 7 kg
- Massa della pinza: 1 kg
- Risoluzione della posizione (punta del dito): 0.2 mm
- Velocità di chiusura (regolabile): 20 150 mm/s

- Protocollo di comunicazione: Modbus RTU (RS-485)
- Grado di protezione (IP): IP67

KIT TELECAMERA DA POLSO

Nel pacchetto è incluso:

- 1 x unità telecamera da polso
- 1 x piastra portautensili
- 1 chiavetta USB
- 1 x chiavetta USB per licenza software
- 1 hub USB a 4 porte
- 1 x scheda di calibrazione
- 1 x Sfondo colorato
- 1 x Tag per telecamera da polso (5)

Specifiche:

- Peso: 0,16 kg
- Dimensioni: 87,5 x 75 x 22,4 mm
- Sensore e ottica: Sensore a colori da 5 megapixel, messa a fuoco elettronica
- Campo visivo minimo: 10 x 7,5 cm
- Campo visivo massimo 36 x 27 cm
- Dimensione minima della parte (% del campo visivo): 10%
- Dimensione massima della parte (% del campo visivo): 60%
- Illuminazione integrata: 6 LED, luce bianca diffusa
- Gamma di messa a fuoco: Da 70 mm a ∞

BOX PER POSIZIONAMENTO E TRASPORTO COBOT - PERSONALIZZABILE CON LOGO CLIENTE FINALE

KIT ELEMENTI OTTICI

Servizi compresi:

• Installazione, primo avvio e la contestuale formazione dedicata ai docenti per garantire un utilizzo efficace.