



№п/п	Характеристик	Ед. изм.	Значение
1	Радиус действия, до	мм	2550
2	Максимальная грузоподъемность	кг	95
3	Количество степеней подвижности: - робота - внешних устройств	ед.	6 6
4	Встроенная поддержка управляемых сигналов - у робота - на руке с приводам	ед.	23 10
5	Встроенный компрессор с давлением до	МПа	0,8
6	Точность: - повторяемость позиций - повторяемость траектории при скорости 1,6 м/с	мм	0,19 0,56
7	Скорость перемещений: - поворот вокруг оси C - руки вокруг оси B - руки вокруг оси A - вокруг оси D крепления - вокруг базы - наклон стойки	%/с	150 120 120 225 360 250
8	Место монтажа робота	-	пол
9	Габариты площадки под основание не более	мм	920х640
10	Вес робота	кг	1040
11	Температура окружающей среды	°C	+5...+45
12	Влажность, до	%	95
13	Шум, не более	дБ	70

Исполн.	Провер.	Утвержд.	Дата
Иванов	Петров	Сидоров	15.03.2016

ВКР-НГТУ-15.03.05/16-ТМ1з(Т)/-019-20

Роботизированное рабочее место

ИПТМ НГТУ каф. "ТОМ"

Лист 1 из 1

Формат А1

Исполн. Провер. Утвержд. Дата