

EJERCICIO SOBRE ROBOTS MANIPULADORES INDUSTRIALES

NOMBRE ESTUDIANTE: Luis Alberto Alvarez Zavaleta

0) Analiza la información suministrada sobre robot manipuladores industriales en la carpeta DataSheets de PoliformaT.

1) Rellena la siguiente tabla con las características y especificaciones de TRES robots de los disponibles en PoliformaT

Fabricante Robot	ABB Robótica	Kuka	Universal Robots
Modelo	IRB 1600-6/1.2	LBR iiwa 7 R800	UR10e
Nº Ejes y tipo	6	7	6
Configuración Robot/Muñeca	Robot angular Brazo RRR	Robot angular redundante Brazo RRR	Robot angular Brazo RRR
Peso	250 kg	22.9 kg	33.5 kg
Carga útil	6 kg	7kg	12.5 kg
Alcance H	1200 mm	800 mm	1300 mm
Repetibilidad	0.02 mm	0.1 mm	0.05 mm
Clasificación IP	IP54	IP54	IP54
...			

Finalmente, guarda este fichero en pdf con nombre “**rmi-NombreApellido.pdf**” y súbelo a tu espacio compartido en una carpeta de nombre **RMI**