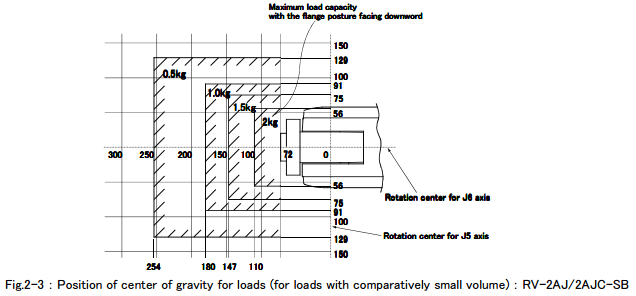
## Wat is de maximale snelheid?



Figuur , Standard Specifications Manual: pag2-5 (7/9)

## Wat is de maximale kracht?



Figuur , Standard Specifications Manual: pag2-7 (7/9)

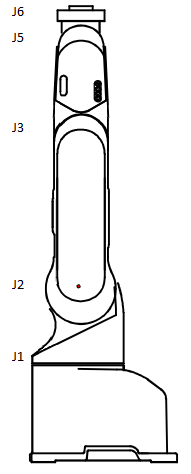
## Wat zijn de draaihoeken van alle scharnieren?

Er zijn twee varianten van de robotarm, de ‘RV-2AJ’ en de ‘RV-2AJC-SB’. De ‘RV-2AJ’ wordt tijdens dit project gebruikt en dit is de 5-axes type, LINK NAAR AFBEELDING.



Figuur , Instruction Manual: pag 2-16 (5/9)

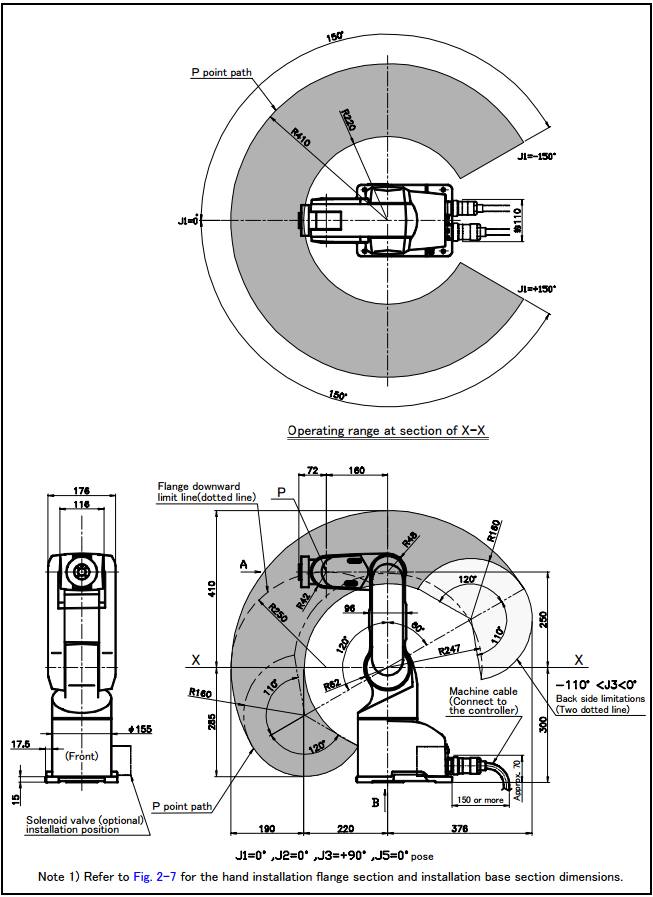
In de onderstaande afbeelding staat de robot arm op zijn ‘origin’. Alle motoren staan dan op de coördinaten (0,0).



Elke as heeft een andere maximale hoek. In het onderstaande tabel staan per as de maximale bereikbare hoeken. De afbeelding daaronder geeft dit schematisch weer.



Figuur , Standard Specifications Manual: pag2-5 (7/9)



Figuur , Standard specifications Manual: pag2-12 (7/9)

De robotarm heeft een ingebouwde beveiliging dat wanneer de maximale hoek wordt bereikt de robotarm automatisch stopt en een error code geeft.

# Hoe wordt de batje aan de robotarm gemonteerd?

De positie van het batje op de robotarm is erg belangrijk. Dit heeft invloed de houding van de arm en de manier van slaan. Het batje kan in het verlengde worden geplaatst, maar ook haaks. Wanneer het batje in het verlangde wordt geplaatst heeft de arm een natuurlijkere houding, maar zoals weergegeven om de onderstaande afbeeldingen kan deze niet slaan. Wel kan het batje om zijn eigen as draaien, maar dan kan het balletje niet recht naar voren worden gekaatst. De tweede mogelijkheid is de haakse positie. Dit verkort de lengte van de arm, maar geeft de mogelijkheid om het balletje recht de kaatsen.

