

Модель RIMP –

402

Основное назначение – для обслуживания кузнечно-прессового оборудования, металлорежущих станков.

Номинальная грузоподъемность, суммарная/ на руку, кг.....15/5

Число степеней подвижности.....2 - 7

Число рук/захватов на руку.....1.....3/1

Устройство управленияПозиционное

Погрешность позиционирования, мм..... $\pm 0,1$

Масса, кг.....250

Линейные перемещения, мм:

r (со скоростью 1 м/с).....630

z (со скоростью 0,5 м/с).....160

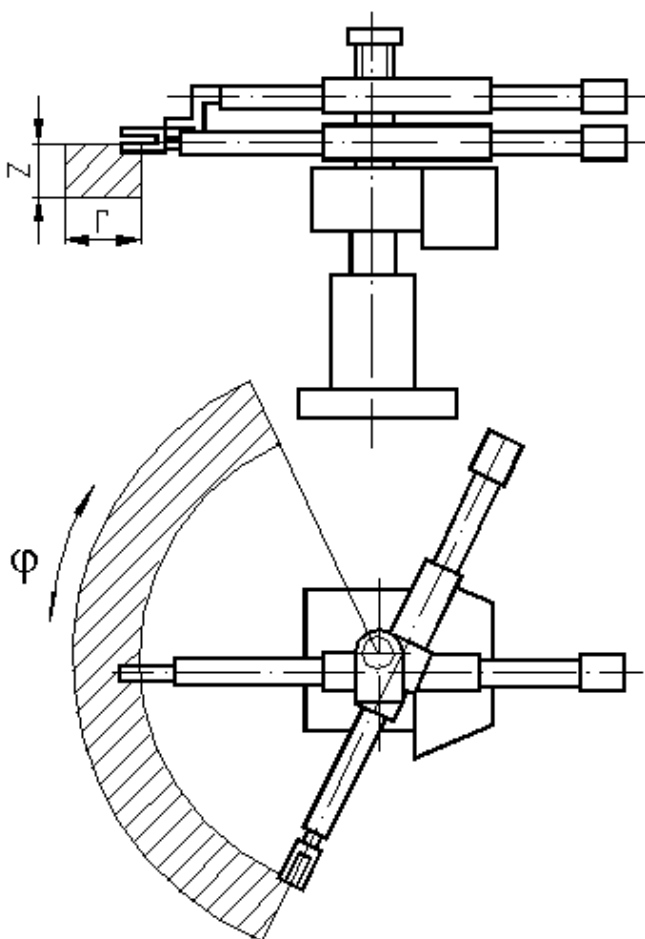
Угловые перемещения, °:

φ (со скоростью 20 °/с).....180

α (со скоростью 360 °/с).....180

| | |
|--------------------------------------|-----|
| β (со скоростью 180 °/с)..... | 180 |
| θ (со скоростью 120 °/с)..... | 8 |
| Страна – изготовитель ПНР. | |

Модель ПРП – 5



Основное назначение – для автоматизации операций загрузки-разгрузки при обслуживании прессов и другого технологического оборудования.

| | |
|---|----------------|
| Номинальная грузоподъемность, суммарная/ на руку, кг..... | 10/5 |
| Число степеней подвижности..... | 4 |
| Число рук/захватов на руку..... | 2/1 |
| Тип привода..... | Пневматический |