

Основное назначение – для автоматизации операций загрузки – разгрузки ковочных прессов, металлорежущих станков, а также манипуляций со стеклом и для дуговой сварки.

Номинальная грузоподъемность, кг.....10, 30*

Число степеней подвижности.....5

Число рук/захватов на руку.....1/1

Тип привода.....Гидравлический

Устройство управленияПозиционное

Число программируемых координат.....5

Способ программирования перемещенийОбучение

Погрешность позиционирования, мм..... ± 1

Максимальный радиус зоны обслуживания R, мм.....1130

Масса, кг.....750

Линейные перемещения (со скоростью 1 м/с), мм:

z760

г760

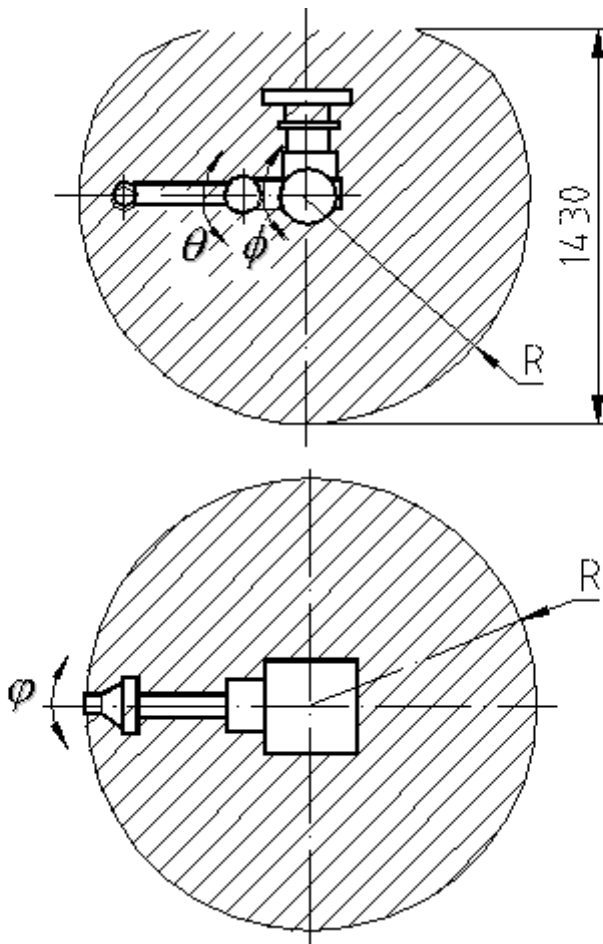
Угловые перемещения (со скоростью 90°/с), °:

| | |
|-----------------|-----|
| φ | 240 |
| α | 180 |
| γ | 180 |

Страна – изготовитель – Япония.

* - при пониженной скорости

Модель ET 101



Основное назначение – манипулирование деталями.

| | |
|--|------------------------|
| Номинальная грузоподъемность, кг..... | 1 |
| Число степеней подвижности..... | 7 |
| Число рук/захватов на руку..... | 1/1 |
| Тип привода..... | Электрический |
| Устройство управления | Позиционно - контурное |
| Число программируемых координат..... | 7 |
| Средство программирования перемещений | ”Проволочная память” |
| Максимальный радиус зоны обслуживания R, мм..... | 865 |