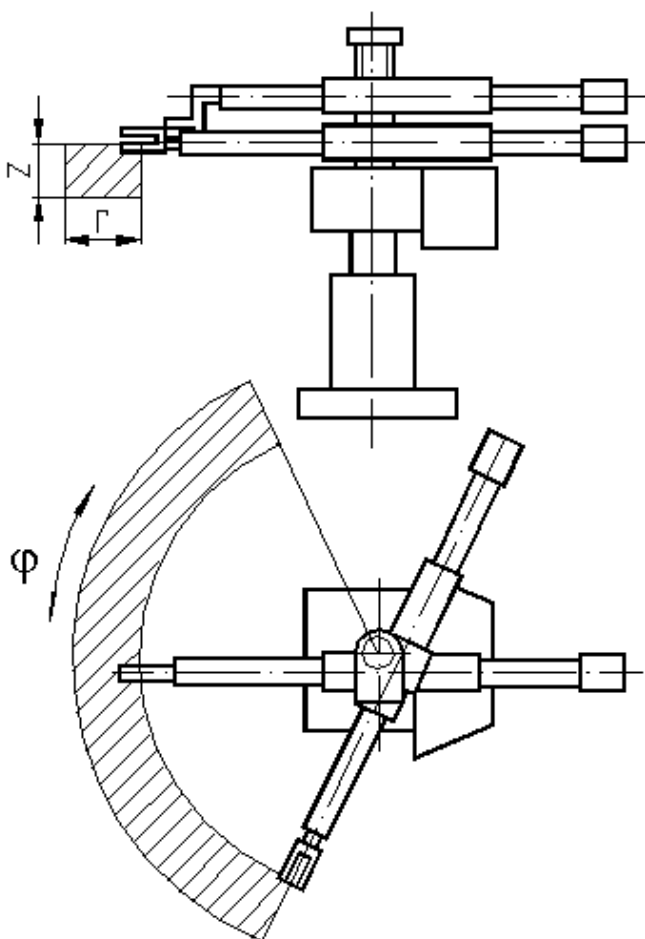


$\beta$ (со скоростью 180 °/с).....	180
$\theta$ (со скоростью 120 °/с).....	8
Страна – изготовитель ПНР.	

## 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

Устройство управления .....	Позиционное
Число программируемых координат.....	3
Средство программирования перемещений .....	Штекерная панель
Погрешность позиционирования, мм.....	$\pm 0,1$
Масса, кг.....	200
Линейные перемещения, мм:	
r (со скоростью 1 м/с ).....	500
z (со скоростью 0,5 м/с ).....	150
Угловое перемещение, °:	
$\varphi$ (со скоростью 180 °/с).....	180
Страна – изготовитель СССР.	