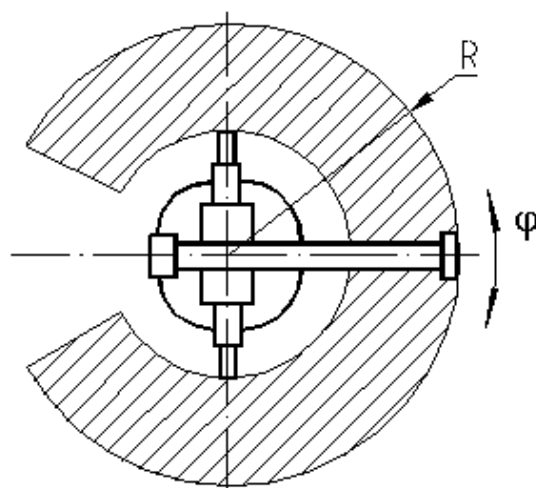
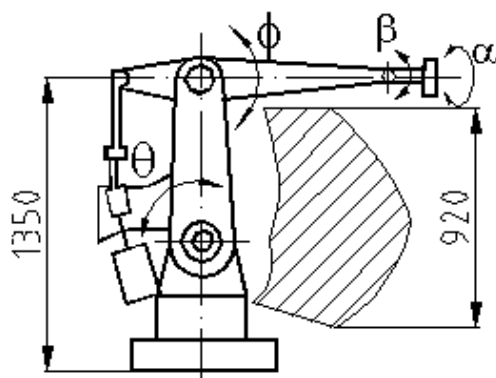


Модель IR 10E



Основное назначение – для автоматизации основных технологических операций (дуговой и точечной сварки, снятия заусенцев, сложных погрузочно – разгрузочных работ, штабелирования, дробеметных работ)

Номинальная грузоподъемность, кг.....10

Число степеней подвижности.....5

Число рук/захватов на руку.....1/1

Тип привода.....Электрический

Устройство управленияПозиционное и контурное

Погрешность позиционирования, мм..... $\pm 0,2$

Максимальный радиус зоны обслуживания R , мм.....1150

Масса, кг.....250

Угловые перемещения ,°:

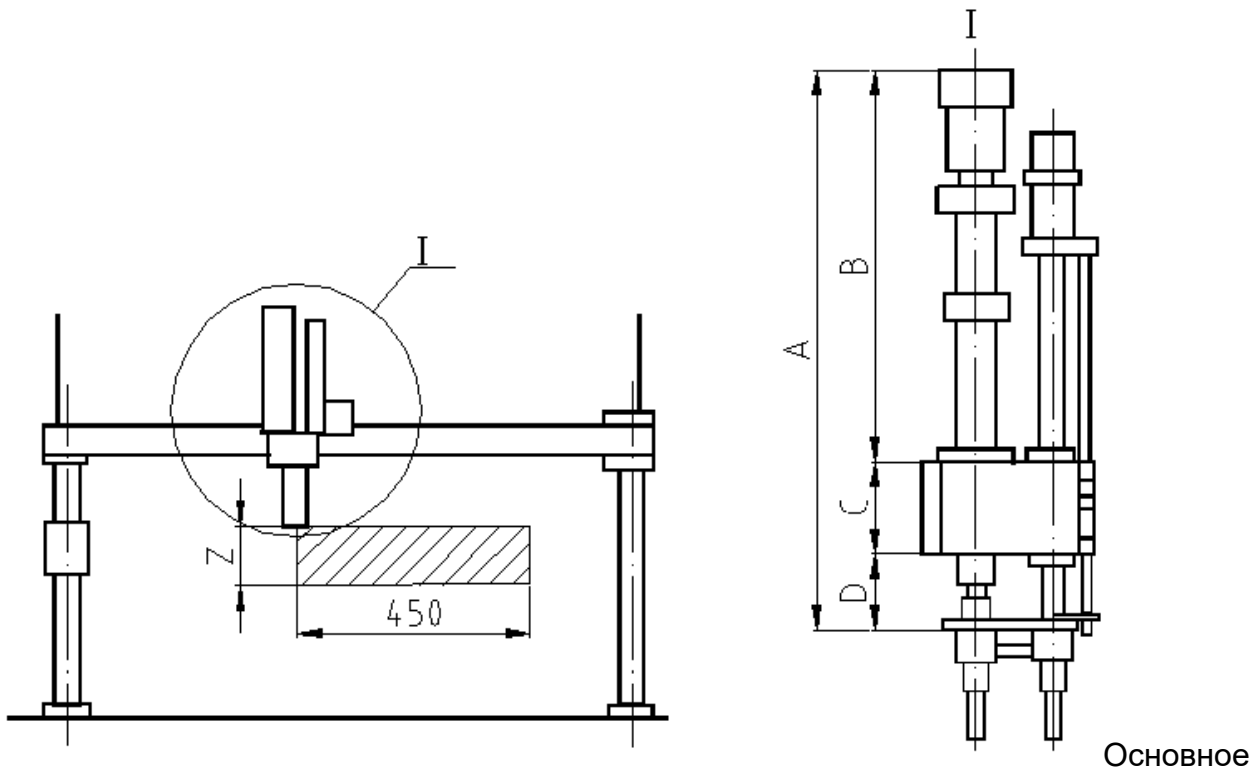
ϕ (со скоростью 90 °/с).....330

ϕ (со скоростью 0,8 м/с)..... $\pm 40^*$

θ (со скоростью 1 м/с)..... $+20^*$; -40^*

α (со скоростью 200°/с).....	360
β (со скоростью 100°/с).....	180
Страна – изготовитель – ГДР.	
* - \pm Отклонение от горизонтальной оси вверх и вниз соответственно	

Модель Motohand (type 1 – 4)



назначение – для загрузки – разгрузки станков, окраски, сборки	
Номинальная грузоподъемность, кг.....	5 – 140, 20 – 200*
Число степеней подвижности.....	2
Число рук/захватов на руку.....	1/1
Тип привода.....	Электрический
Устройство управления	Позиционное
Число программируемых координат.....	2
Погрешность позиционирования, мм.....	$\pm 0,5$
Масса, кг.....	80 – 250