



Основное назначение—для обслуживания станков типа 16K20ФЗ и 16K20РФЗ при обработке деталей типа тел вращения — фланцев, крышек, коротких валов и т. п.

Номинальная грузоподъемность суммарная/на руку, кг.....	25/12,5
Число степеней подвижности	5
Число рук/захватов на руку	2/1
Тип привода.....	Гидравлический
Устройство управления.....	УПМ 331
Число программируемых координат.....	3
Способ программирования перемещений.....	Обучение
Погрешность позиционирования,мм.....	±0,5
Масса,кг.....	2850
Линейные перемещения, мм:	

x (со скоростью до 0,4 м/с).....	3100
r (со скоростью до 0,4 м/с).....	400

Угловые перемещения со скоростью 45 град/сек , град.:

fi.....	180
alpha1,alpha2.....	270

- Универсал-15