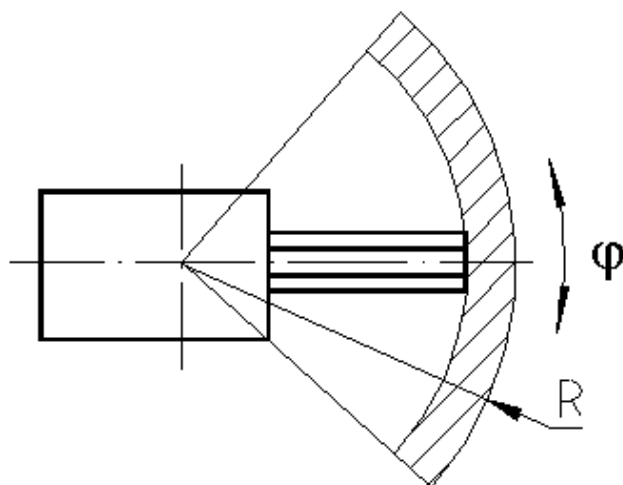
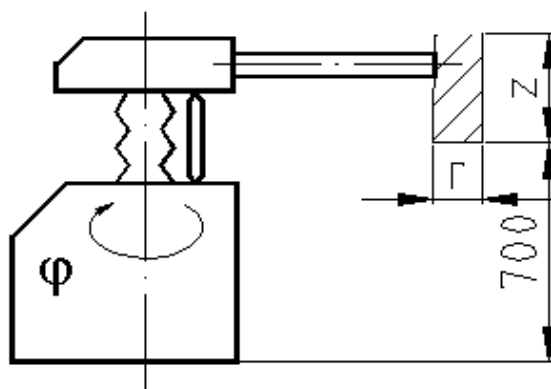


$\alpha$ ..... 180

$\theta$  .....10

Страна – изготовитель США, Италия.

### Модель “Mashineman hand”



Основное назначение – для загрузочно-разгрузочных операций.

Номинальная грузоподъемность, кг.....5; 10\*

Число степеней подвижности.....3

Число рук/захватов на руку.....1/1

Тип привода.....Пневматический

Устройство управления .....Позиционное

Число программируемых координат.....	3
Способ программирования перемещений .....	Последовательная программа
Емкость памяти системы, число команд.....	12
Погрешность позиционирования, мм.....	5
Максимальный радиус зоны обслуживания R, мм.....	750
Масса, кг.....	95
Линейные перемещения, мм:	
г (со скоростью 0,2 м/с ).....	200
z (со скоростью 0,2 м/с ).....	200
Угловое перемещение, °:	
φ (со скоростью 90 °/с).....	90
Страна – изготовитель Япония.	
* - При пониженной скорости.	

## **Модель “Sinchro-trans”**