



АВТОМАТИЗАЦИЯ

МАНИПУЛАТОР – РОБОТ



ТЕХНИЧЕСКА СПЕЦИФИКАЦИЯ

- 6-осна връзка, контролирана от MIC
- 3-осно свързване, контролирано от PLC
- Сервозадвижваща ос, дългосрочна
- Точност на позициониране: 0.1 градуса
- Захранване: еднофазно по мрежа
- Диапазон на осите:
 - 1 ° ос: 180 °
 - 2 ° ос: 180 °
 - 3 ° ос: 145 °
 - 4 ° ос: 180 °
 - 5 ° ос: 180 °
 - 6 ° ос: Настройка на скобата
- Работен обхват: 400 мм
- Макс. скорост на ос: 180 градуса / сек
- Макс. натоварване: 250 g

DL ROBOT-PLC - (управляван от PLC)

- PLC - 2080-LC30-48QVB: 28DI, 20DO, 3PTO
- Ръчен контролен панел

DL ROBOT-MIC - (управляван от микроконтролер)

- ARM Cortex: M3, 8DI, 8DO, 6PTO
- Ръчен контролен панел

ЦЕЛИ НА ОБУЧЕНИЕТО

Основен манипулатор, разработен за преподаване, демонстрация, практическо обучение и планиране в съответствие с принципите на мехатронната, автоматизацията и информационните технологии. Чрез този продукт е възможно да се разбере механичната структура на роботите, използвани в промишлените сектори, да се проектират и изпълнят процедури за отстраняване на грешки за контрол на системата и да се анализират и решават проблеми, които възникват в действителен работен процес. Въз основа на кода на поръчката е възможно да се промени блокът за управление. Избира се между микроконтролер или PLC.

ЕКСПЕРИМЕНТИ

- Софтуерно програмиране - обучение
- Управление с една ос
- Комбинирано управление с 6 оси (MIC)
- Комбинирано управление с 3 оси (PLC)
- Изграждащи блокове
- Симулация на запояване