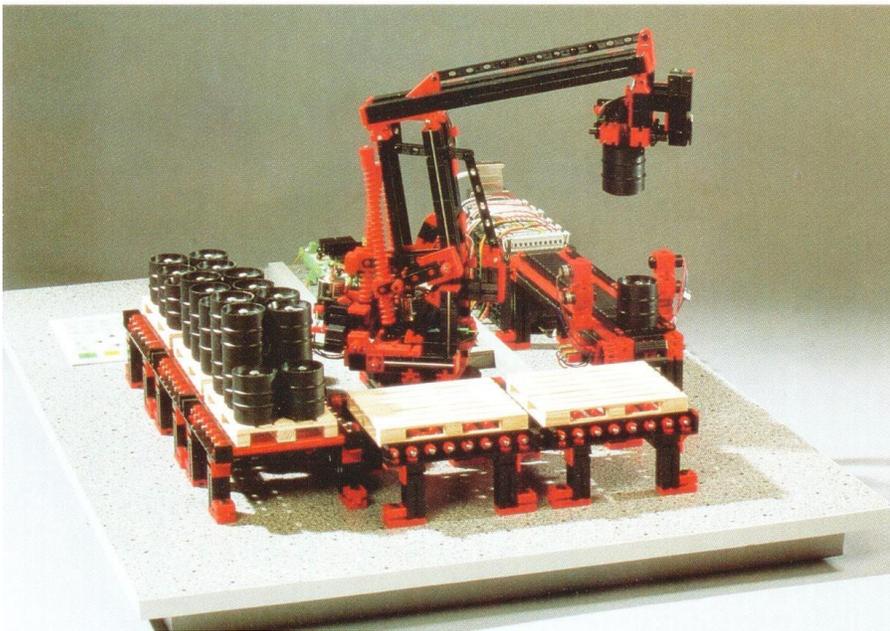


## 3-Achs-Roboter KRS 3/30



- 3 Zählereingänge
- 3 Analog Ausgänge  $\pm 10V$

### Technik:

Die gesamte Technik ist in 24V DC ausgeführt.

- Infrarot-Einweglichtschranken
- Faulhaber- und Maxon Motoren
- Industrirelais
- Inkrementalgeber 5-24 V
- 4-Quadrantenregler für  $\pm 10V$

### Abmessungen:

600mm x 600mm x 500mm

### Anforderung an die Steuerung:

- 6 digitale Eingänge
- 3 digitale Ausgänge

### Kurzbeschreibung:

Funktionsmodell eines 3-Achsroboters mit Spindelantrieb als Palettierroboter für Bierfässer, Aktionsradius 30 cm. Je nach Greiferkopf ist der Roboter auch für weitere Anwendungen geeignet. In der Grundausstattung wird ein Fassgreifer geliefert. Weitere Handlingwerkzeuge (Parallelgreifer, Zangengreifer, Vakuumsauger...) lieferbar.

### Aufbau:

Vollständig gebaut aus Material von **fischertechnik** in schwarz und rot. Aufgebaut auf einer stabilen Holzkonsole, unter der sich die gesamte Elektrotechnik befindet. Anschluss auf 25 polige Sub-D Stecker.

### Anwendung:

Schulungsmodell für Steuerungstechnik (SPS), Programmierung von Robotersteuerungssystemen, Programmierung von Visualisierungen und Bedienkonsolen, Programmierung sehr komplexer Betriebsabläufe.

Trainingsmodell für die Inbetriebnahme von Handling- und Teach-In Robotern.

Schulung an technischen Hochschulen und Berufsschulen; in Maschinenfabriken; bei SPS- und Sensorikherstellern. Präsentation von Sensorik, SPS, Software, Bedienkonsolen, Visualisierungen, Anlagen der Logistik.