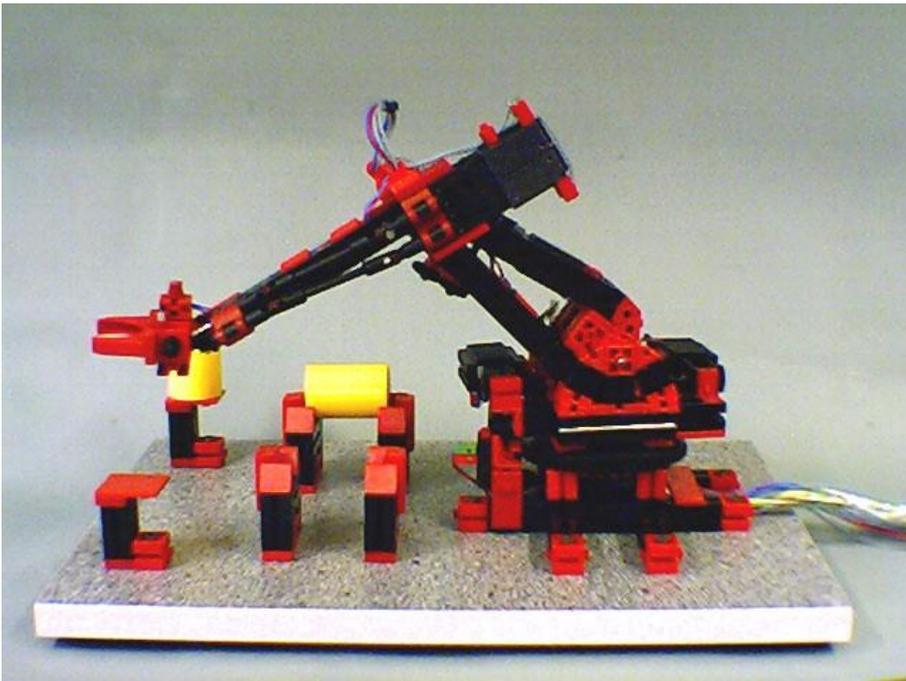


Knickarmroboter KRD 26/4



Technik:

Die gesamte Technik ist in 24V DC ausgeführt.

- Faulhaber- und Maxon Motoren
- Reed- Magnetsensoren
- Inkrementalgeber 5-24 V

Abmessungen:

390mm x 270mm x 220mm

Anforderung an die Steuerung:

- 6 digitale Eingänge
- 10 digitale Ausgänge
- 3 Zählereingänge

Kurzbeschreibung:

Funktionsmodell eines 4-Achs-Knickarmroboters als Handlingroboter. Aktionsradius 26cm. Je nach Greiferkopf ist der Roboter auch für weitere Anwendungen geeignet. In der Grundausstattung wird ein Zangengreifer geliefert. Weitere Handlingwerkzeuge (Fassgreifer, Parallelgreifer, Vakuumsauger...) auf Anfrage.

Aufbau:

Vollständig gebaut aus Material von **fischertechnik** in schwarz und rot. Aufgebaut auf einer stabilen Holzkonsole. 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.