

CELULA DE TRABAJO ROBOTIZADA

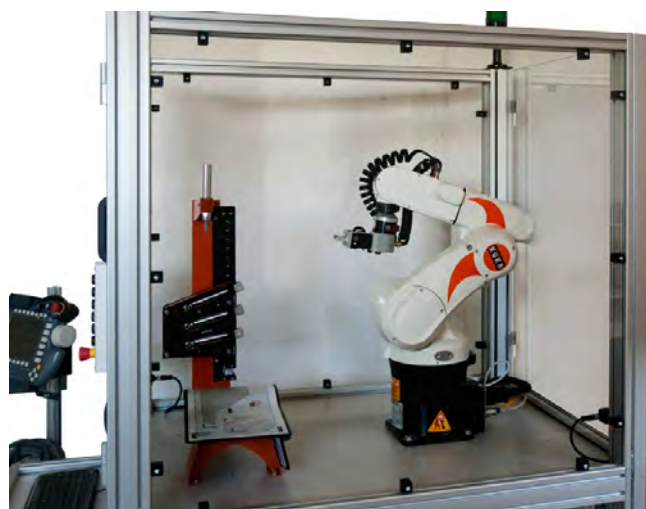
Mod. KUB-1/EV



Célula de trabajo robotizada mod. KUB-1/EV realiza operaciones de almacenamiento y manipulación. El robot antropomorfo dispone de características relevantes de velocidad, precisión y flexibilidad; es un robot industrial adaptado para atender a las exigencias de la didáctica, la investigación y las más variadas aplicaciones de laboratorio, garantizando la absoluta seguridad del operador.

El robot está provisto de 6 ejes con servomecanismos en lazo cerrado para el control continuo de la trayectoria programada. El control del robot antropomorfo se realiza por medio de un potente controlador con CPU rápida para el gobierno de todos los ejes. El controlador se puede programar mediante PC, a través del puerto serie y un software de programación específico (incluido); además, las entradas y las salidas digitales permiten la interfaz con cualquier PLC. Tal como ocurre en las aplicaciones industriales reales, el control del robot mod. KUB-1/EV puede realizarse también a través de una teach pendant (incluida). La célula de trabajo robotizada mod. KUB-1/EV sirve para la gestión de almacenes y operaciones de manipulación en general.

La célula robotizada mod. KUB-1/EV tiene una estructura de aluminio perfilado dentro de la cual está alojado el robot con el controlador, un almacén con piezas cúbicas, piezas de diferentes longitudes y una mesa adaptada. Toda la zona de trabajo está



protegida por placas transparentes de policarbonato.

Un panel de control permite que el operador comande el robot directamente. El panel dispone de las seguridades en conformidad con las normativas.

El software de programación (incluido) del controlador del robot permite la realización de un gran número de prácticas referentes a la automatización de la célula mod. KUB-1/EV.

PROGRAMA DE FORMACION:

El programa de formación contempla los siguientes temas:

- Estructura de un robot manipulador
- Análisis del funcionamiento del robot
- Análisis de las técnicas de manipulación
- Análisis del software de control con particular atención a:
 - Algoritmos de movimiento, auto-aprendizaje
 - Aplicaciones de los robots en campo industrial
- Accionamientos eléctricos para la robótica
- Sensores
- Resolución de los movimientos
- Capacidad de carga, Velocidad de los movimientos
- Seguridad
- Programación del robot
- Uso del teaching box

DATOS TECNICOS:

Unidad modular ensamblada en estructura aislada para responder a las normas de seguridad industrial.

Características mecánicas del ROBOT

El robot presenta 6 ejes:

Ejes:	Rango (Software)	Velocidad
Eje 1 (A 1)	± 170°	375° /s
Eje 2 (A 2)	+ 45° / -190°	300° /s
Eje 3 (A 3)	+ 166° / -119°	375° /s
Eje 4 (A 4)	± 190°	410° /s
Eje 5 (A 5)	± 120°	410° /s
Eje 6 (A 6)	± 350°	660° /s

- Pinza paralela eléctrica de dos garras para sujetar las piezas
- Carga máx. manipulable: 5 kg
- Repetibilidad (ISO 9283): ±0,02 mm
- Velocidad máxima: 8200 mm/s
- Momento de inercia máximo en los ejes 4 y 5: 0,295 kgm²
- Momento de inercia máximo en el eje 6: 0,045 kgm²

Alimentación: 230 Vca 50 Hz monofásica
(Otra tensión y frecuencia bajo pedido)

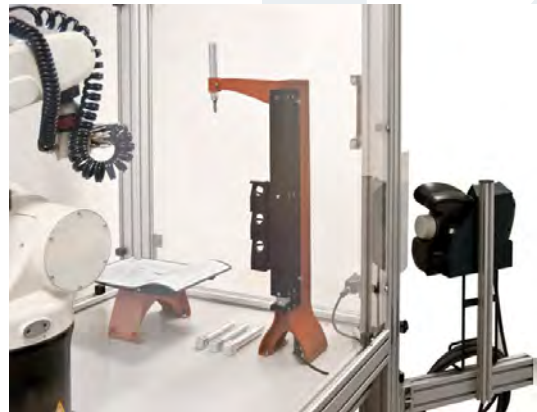
Dimensiones: 900 x 1200 x 1900 mm

Peso: 100 kg

SOFTWARE

Software de programación para el controlador Incluido lenguaje específico de fácil uso para aplicaciones de robótica. En ambiente WIN XP o versión posterior.

Bajo pedido, Software de proyectos y de emulación en 3-D de células robotizadas mod. 3DKUB/EV.



INCLUIDO

MANUAL TEORICO-PRACTICO DE PRESENTACION DEL EQUIPO Y GUIA PARA LAS APLICACIONES.

MANUAL TECNICO DE LA ESTACION CON CARACTERISTICAS TECNICAS, USO, MANTENIMIENTO, COMUNICACION SERIAL

