

Консольный промышленный трехосевой робот RusRobot GR-40

Промышленный трехосевой робот консольного типа RusRobot GR-40 представляет из себя усиленную конструкцию и тремя плоскостями свободы.

Ось X робота представляет из себя модульную конструкцию, что позволит сконфигурировать размеры под индивидуальные задачи, а удобная система управления быстро интегрировать робот.

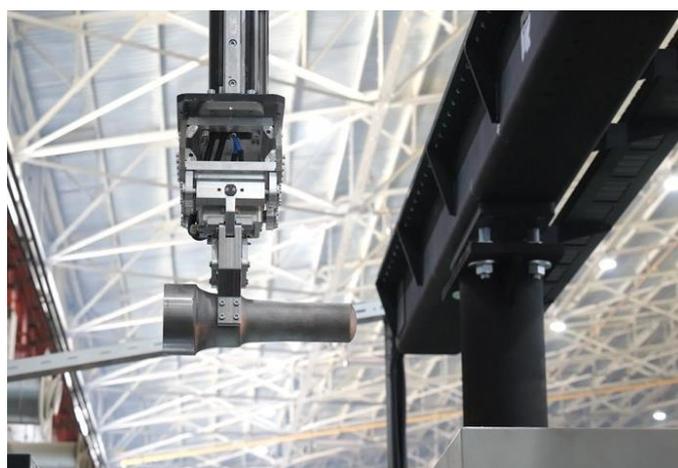
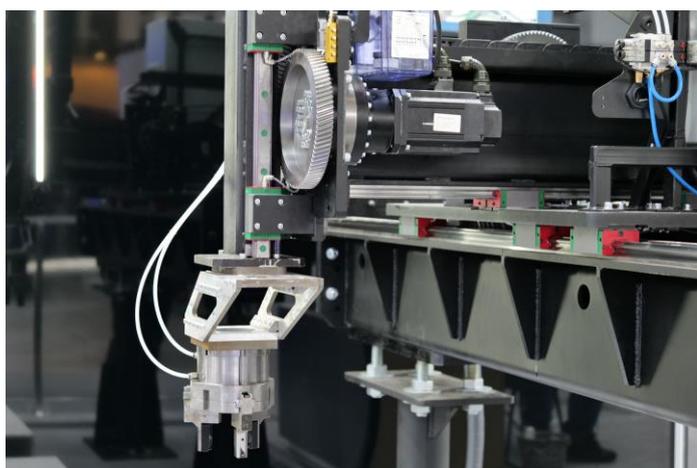
Идеально подходит под обслуживание токарно-фрезерных станков с ЧПУ



Особенности:

- Модульная конструкция оси X с шагом длины 2,7 м
- Обслуживание до 5 станков
- Позволяет установить два манипулятора на одну ось
- Система автоматической смазки движущихся узлов и направляющих
- Программное обеспечение управления роботом на русском языке

Примеры применений:



Загрузка и выгрузка деталей

Технические характеристики

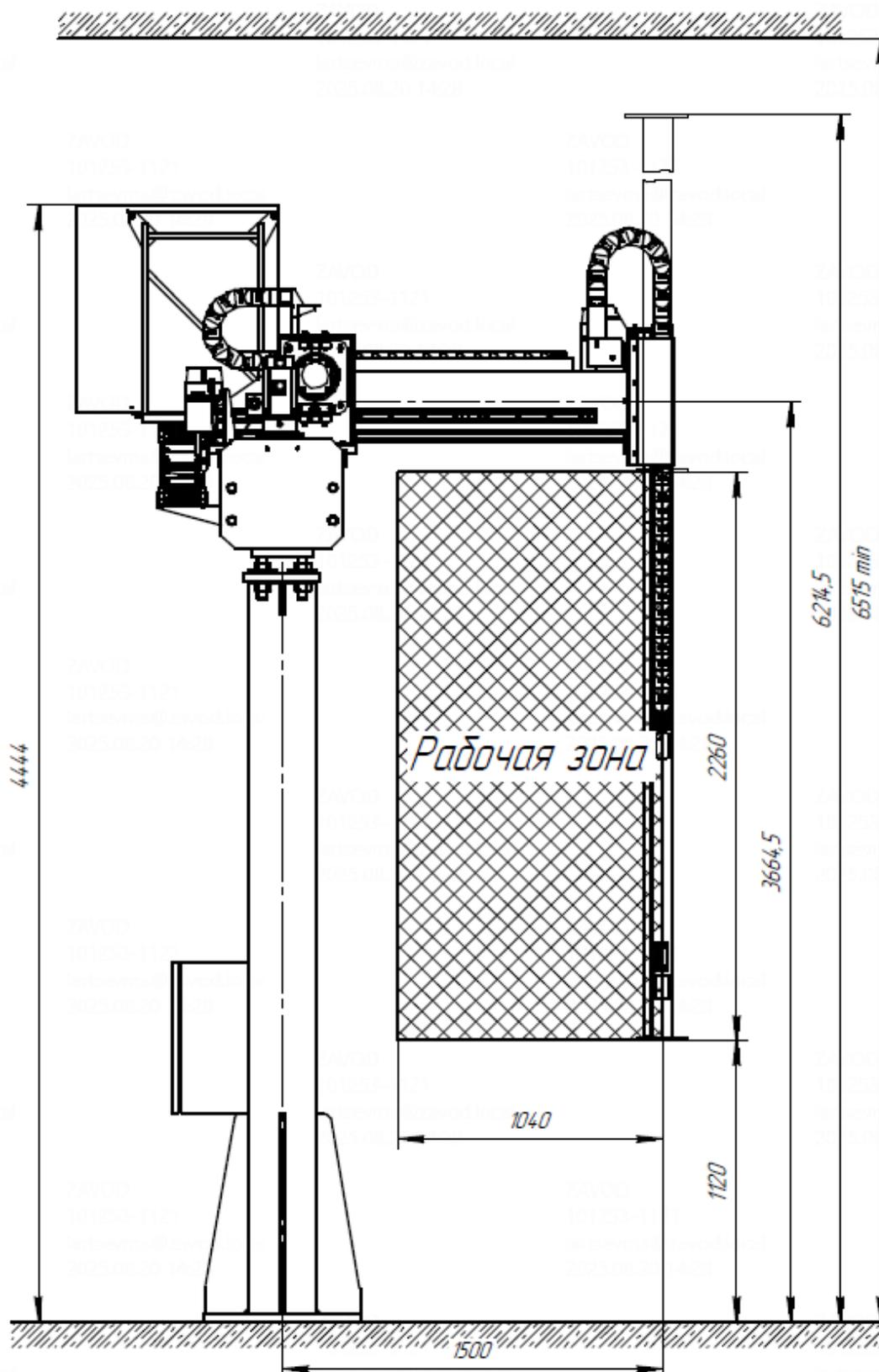
| | | |
|---|-------|-------|
| Наименование | GR-40 | |
| Номинальная грузоподъемность, кг | 60 | |
| Максимальная грузоподъемность, кг | 75 | |
| Количество осей, шт. | 3 | |
| Вылет консоли, мм | 1500 | |
| Ось X, мм (один модуль) | 2730 | |
| Класс защиты (IEC 60529) | IP54 | |
| Повторяемость, мм | ±0,3 | |
| Точность, мм | ±0,1 | |
| Мощность, кВт | 7,5 | |
| Скорость движения при номинальной грузоподъемности по осям XYZ, м/мин | 60 | |
| Ускорение, м/с ² | X | 1,733 |
| | Y | 0,867 |
| | Z | 0,867 |
| Ход по осям, мм | X | 2730 |
| | Y | 1010 |
| | Z | 2250 |

Оснащение робота:

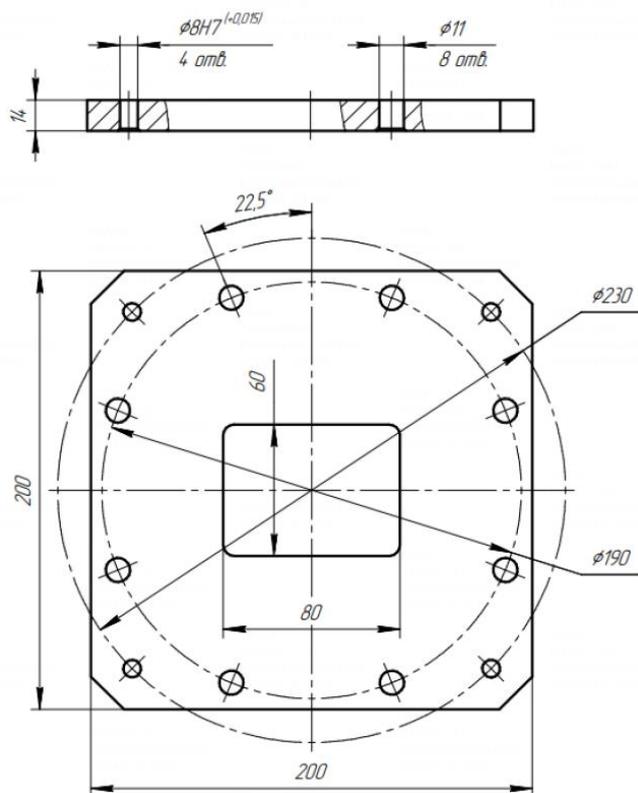
| | |
|--|------------|
| Робот-манипулятор консольный трехосевой RusRobot GR-40 | 1 шт. |
| Контроллер робота | 1 шт. |
| Сенсорный пульт управления | 1 шт. |
| Комплект кабелей | 1 комплект |



Рабочие зоны



Фланец робота



Нагрузочная диаграмма робота

