

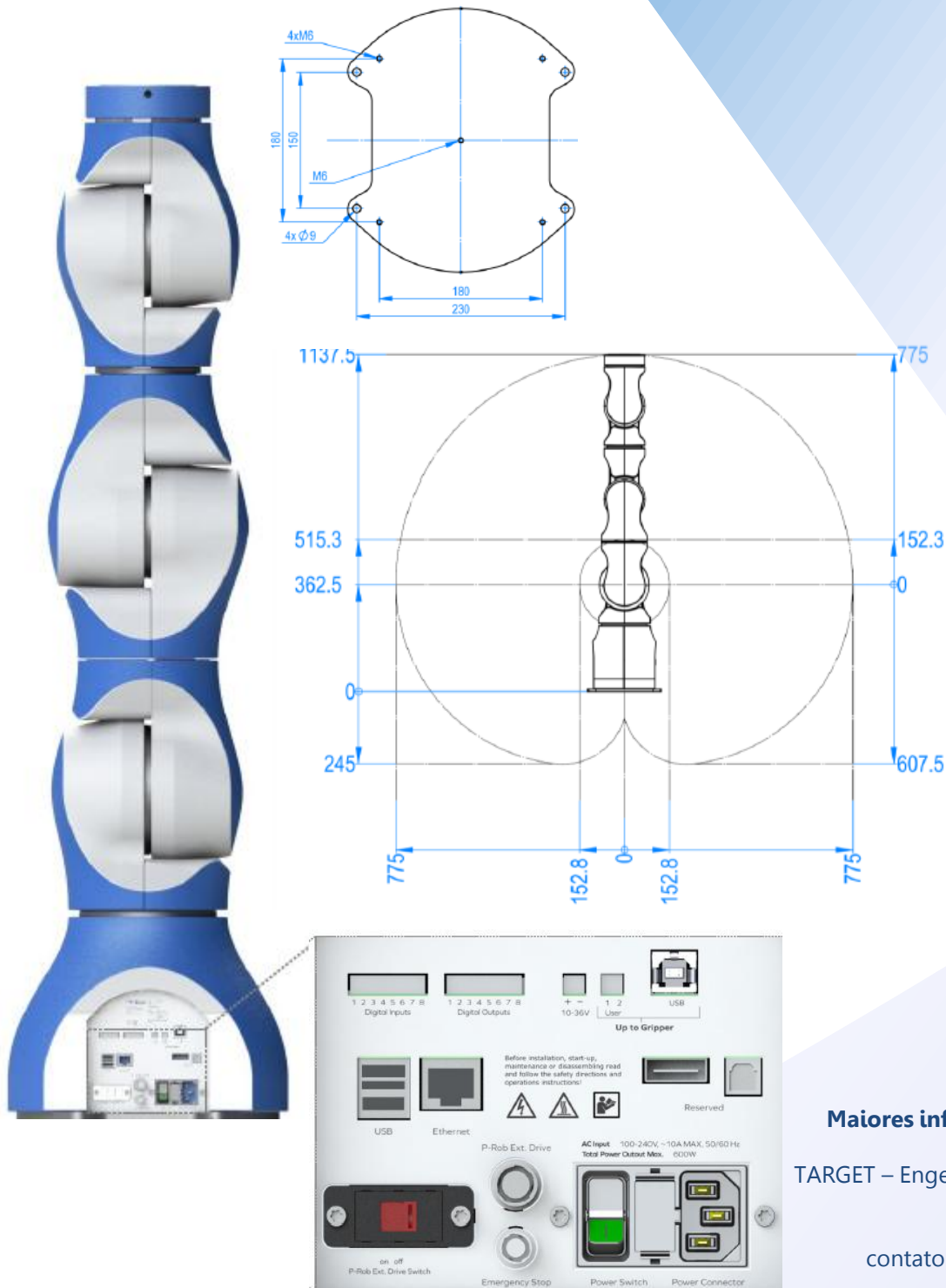
P-ARM 2 – Especificações Técnicas

Braço robótico leve e colaborativo de 6 eixos

Peso	20 kg / 44.1 lb					
Carga Útil	3 kg / 6.61 lb					
Footprint	290 mm x 250 mm					
Posição de Montagem	solo, mesa, teto ou parede					
Altura	1137.5 mm					
Alcance	775 mm					
Performance	Junta 1	Junta 2	Junta 3	Junta 4	Junta 5	Junta 6
Faixa de Trabalho	±140°	±110°	±115°	±162°	±115°	±162°
Velocidade Máxima	100°/s	100°/s	140°/s	160°/s	160°/s	160°/s
Máxima Aceleração	150°/s ²	150°/s ²	250°/s ²	200°/s ²	200°/s ²	500°/s ²
Repetibilidade	±0.1 mm					
Controlador	PC Embarcado e controladores distribuídos em cada junta CAN2.0b					
Motores e Transmissão	Motor DC <i>Brushless</i> e caixa de transmissão <i>Harmonic Driver</i> ®					
Estrutura	Alumínio, cobertura rígida de poliamida					
Revestimento	Espuma de poliéster e borracha, resistente a óleo revestimento de vinil antimicrobiano					
Alimentação	AC 100-240V ~ 10A max. 50/60Hz (alimentação DC, sob consulta)					
Alimentação Integrada	48V, 12.5A max. (24V, 36V sob consulta)					
Potência	350W					
Comunicação	TCP/IP 100MBit / IEEE 802.3u / Ethernet / ModBUS TCP (WiFi sob consulta)					
Programação	Web Browser Interface (Google Chrome ou outros) / Web Services (XML RPC, ROS package, HTML5, Java)					
Temperatura	0~50°C					
Ruído	65 dB					
Grau de Proteção	IP40 (IP54 sob consulta)					
Interface de Hardware						
Digitais	8 entradas / saídas, 10-36V (2x2A, 6x250mA)					
Linhas de Usuário	2 linhas para utilização 0-48V, 1A max (da base ao topo do PROB2)					
USB	1 USB disponível no topo e 2 portas disponíveis na base					



P-ARM 2 – Especificações Técnicas



Maiores informações, contate:

TARGET – Engenharia e Automação
+55 11 2372-9670

contato@engetarget.com.br
engeTARGET.com.br