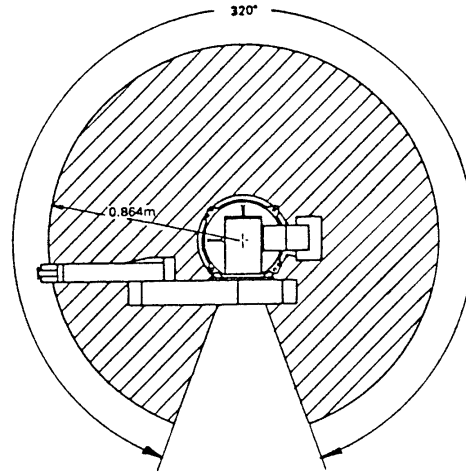


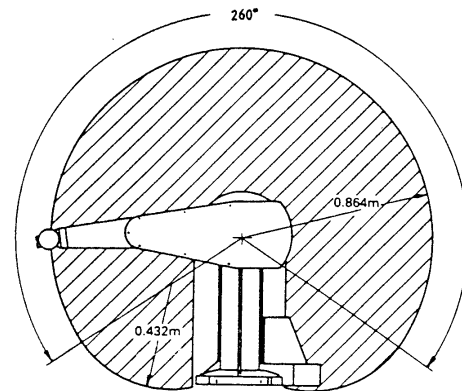
PUMA 560 ARC TEOLLISUUSROBOTTI



TEKNISET TIEDOT

PUMA 560 TEOLLISUUSROBOTTI MEKANIikka

Nivel	Kiertokulma	Suurin kulmanopeus
1	320°	80°/s
2	260°	53°/s
3	284°	122°/s
4	280°	227°/s
5	200°	240°/s
6	510°	227°/s



Puma 560 teollisuusrobotin työalue päältä ja sivulta. Robotti on kattoasennuskelpoinen

Käsittelykyky 2.5 kg
Toistotarkkuus ±0.1mm
Servomoottorit DC

- Kommunikointiyksikkö: ICU (graafinen elektroluminenssinäyttö)
- Käyttölämpötila 10-35°C
- Sähköliitäntä 230V,2kVA

ARC-12 JÄRJESTELMÄ-OHJAUS

- CPU (teollisuusstandardin mukainen PC)
- Tulot ja lähdöt 16+16 max. (128+128)
- 6 (...12) servoakselia (lisäservot AC tai DC)
- 1 (...3) sarjaporttia
- Analogialiityntä optiona max. 16 tuloa 8 lähtöä
- Massamuisti: kiintolevy

OHJELMOINTI

- Moniajo-ohjaus
- PRO-ohjelmointikieli
- Valikkopohjainen ICU kommunikointiyksiköllä (useita kieliä)
- PC:llä lausepohjainen