

Robot edukacyjny

Kawasaki Robotics ASTORINO-BASIC-B002

Karta katalogowa



1. Parametry techniczne robota ASTORINO-BASIC-B002

Charakterystyka		ASTORINO
Typ		Robot 6-osiowy
Maksymalny udźwig		1 kg
Liczba osi		6
Maksymalny zasięg		578 mm
Powtarzalność		±0,2 mm
Zakres ruchu	Oś 1 (JT1)	±158°
	Oś 2 (JT2)	-90°÷127°
	Oś 3 (JT3)	0°÷168°
	Oś 4 (JT4)	±240°
	Oś 5 (JT5)	±120°
	Oś 6 (JT6)	±360°
Prędkość pojedynczej osi	Oś 1 (JT1)	38°/s
	Oś 2 (JT2)	26°/s
	Oś 3 (JT3)	26°/s
	Oś 4 (JT4)	67,5°/s
	Oś 5 (JT5)	67,5°/s
	Oś 6 (JT6)	128,5°/s
Dopuszczalny moment	Oś 4 (JT4)	6,2 Nm
	Oś 5 (JT5)	1,45 Nm
	Oś 6 (JT6)	1,1 Nm
Środowisko pracy	Temperatura	0–40°C
	Wilgotność	35–80%
Kontroler		Teensy 4.1
Wejścia/wyjścia		8/8 (PNP 8 mA, NPN 15 mA)
		2/2 (24V PNP na JT3)
Maksymalny pobór prądu		144 W
Zasilanie		100–240 V, 50–60 Hz
Ciężar		12 kg
Pozycja montażowa		Podłogowy
Materiał		PET-G
Kolor		Czarny
Komunikacja		MODBUS TCP, TCP/IP, UDP, Serial
Wykrywanie kolizji		Akcelerometr
Bezpieczeństwo przy utracie zasilania		Hamulce w JT2 i JT3
Opcje	Moduł I/O 24V	8 × wejść/wyjść
	7. oś	Tor liniowy
	System wizyjny	OpenMV
	Śledzenie taśmy	2 enkodery

2. Wymagania bezpieczeństwa

ASTORINO jest maszyną nieukończoną i nie posiada znaku CE.

ASTORINO jest zgodne z następującymi dyrektywami i standardami:

- dyrektywy (do celów R&D):
 - Machine Directive 2006/42/EC
 - Low Voltage Directive 2006/95/EC
 - EMC Directive 2004/108/EC
- standardy (do wszystkich celów) :
 - PN-EN ISO 12100:2012
 - PN-EN 61000-6-2:2008
 - PN-EN ISO 10218-1:2011
 - PN-EN ISO 10218-2:2011

ASTORINO używane do celów edukacyjnych nie podlega Dyrektywie Maszynowej.

ASTORINO używane do celów edukacyjnych wymaga analizy ryzyka oraz zaznajomienia się z instrukcją bezpieczeństwa.

3. Dane producenta

ASTOR Sp. z o.o.

ul. Smoleńsk 29, 31-112 Kraków

tel.: +48 (12) 428 63 00

NIP: 676 01 05 127

www.astor.com.pl

www.astorino.com.pl

e-mail: astorino@astor.com.pl