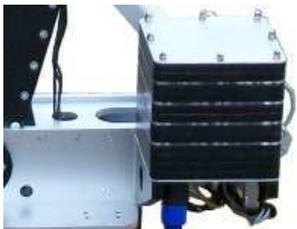


CU-ROBOTARM2 Manipulator Arm

Datenblatt

# CU-ROBOTARM<sup>2</sup> Manipulator Arm

Ulrichc.DE



Achssteuerung



Modular



Anschlussfertig



Kompakt

technische Daten	Antriebe	mögliche Erweiterungen
Gewicht: ± 15Kg Freiheitsgrade: 6-8 Zuladung: 2 bis 5 kg Abmessungen (L x B x H): 620 x 580 x 260 mm Bodenfreiheit: 70 - 80 mm	DC-Getriebemotoren Jeweils ein Antrieb pro Freiheitsgrad Spannung: 24 Volt	- Kameras - Scheinwerfer - Sensoren / Messgeräte - Drehgeber (Odometriesensoren) - Softwarepaket
Freiheitsgrade	Eigenschaften	Steuerung
1. Drehbare Basisplatte 2. Neigbarer Basisarm 3. Beweglicher Arm 4. Sferen-Ausleger 5. Tilt - Neigbare Handachse 6. Rotate - Drehbare Handachse 7. Optional Endeffektor /Greifer 8. Optional Endeffektor /Greifer	- wind- und wetterfest - spritzwassergeschützt - geräuscharm	Serielle Schnittstelle Erweiterbare Einzelachssteuerung

