

CU-CONTROL-GRIP Roboter Einhand-Steuerung

Datenblatt



CU-CONTROL-GRIP

Einhand-Steuerung

UlrichC.DE



Robust



Modular



Einhand-Bedienung



Ladeanschluss

technische Daten	Kommunikation	möglich Funktionen
Gewicht: ± 155 - 200g Abmessungen (L x B x T): 130 x 45 x 36mm Betriebsspannung: 5 – 16v Ladenschluss: 3,5mm Klinke Betriebszeit min: 1 ½ Stunden im Batteriebetrieb mit 9V Batterie	Wahlweise: Über Kabel: RS232, RS485 / RS422, USB und RJ45 / Ethernet Über Funk: 2.4Ghz, 868Mhz, 900Mhz, 433Mhz Funkreichweiten: 10m bis 1km	- Achsenwahl / Taster - Achsen Invertierung - Achsen Feinststeuerung - Start-Freigabe - Verschlüsselte Kommunikation
Verfügbare Module:	Eigenschaften	mögliche Erweiterungen
- Joystick 2-Achsen - Taster mit Status-LED - Potentiometer mit Drucktaste	- Joysticksteuerung - Ergonomische Gestaltung - modular in Design und Software - einfache Bedienung - robust - Standard-Akkus 9 Volt Block	- PC-Schnittstelle - OLED LCD Telemetrie - Picatinny Montage - MOLLE Montage - Lithium-Ionen Akkusatz - Akustische Signale - Vibration Feedback - USB- Ladebuchse

