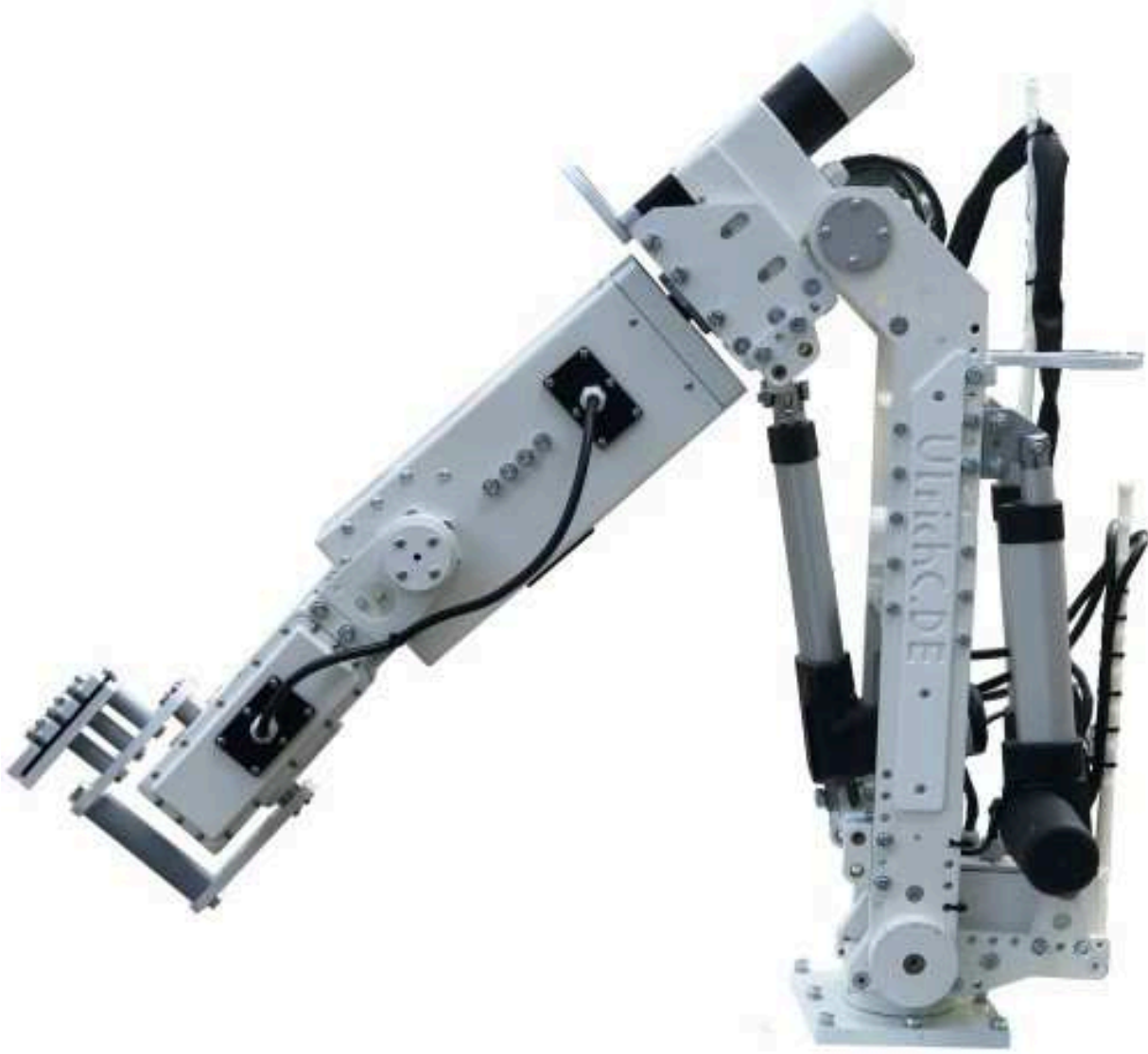


CU-ROBOTARM4 Manipulator Arm

Datenblatt

UlrichC.DE

Manipulator Arm CU-ROBOTARM 4



Achssteuerung



Modular



Erweiterbar



Kompakt

technische Daten	Antriebe	mögliche Erweiterungen
Gewicht: $\pm 60\text{Kg}$ Freiheitsgrade: 6-8 Zuladung: 25 kg Abmessungen (L x B x H): 800 x 300 x 900 mm	DC-Getriebemotoren Jeweils ein Antrieb pro Freiheitsgrad Spannung: 24 Volt	- Kameras - Scheinwerfer - Sensoren / Messgeräte - Winkelsensoren) - Softwarepaket
Freiheitsgrade	Eigenschaften	Steuerung
1. Drehbare Basisplatte (Schulter) 2. Neigbarer Basisarm (Oberarm) 3. Beweglicher Arm (Unterarm) 4. Drehbarer Unterarm 5. Handachse neigen 6. Handachse schwenken 7. Optional Endeffektor / Werkzeug	- wind- und wetterfest - wasserdicht IP67 - geräuscharm	Serielle Schnittstelle Multi Achs-Steuerung Strombegrenzung

