

بازوهای پیشروبات با توجه به کاربرد و نحوه راه اندازی انواع مختلفی دارند: بازوهای رباتیک سری ARM6AX دارای ۷ عدد سروموتور و ۶ درجه آزادی (با احتساب گریپر) می باشد که در مدل ARM6AX12 سروموتورهای این بازو از نوع DYNAMIXEL AX-12A می باشد.

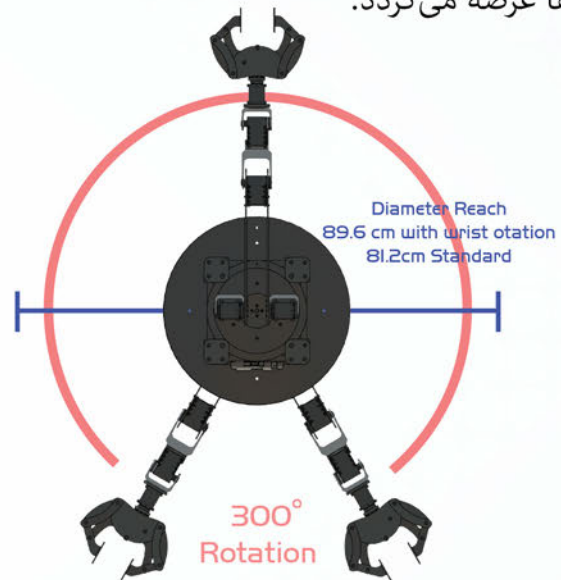
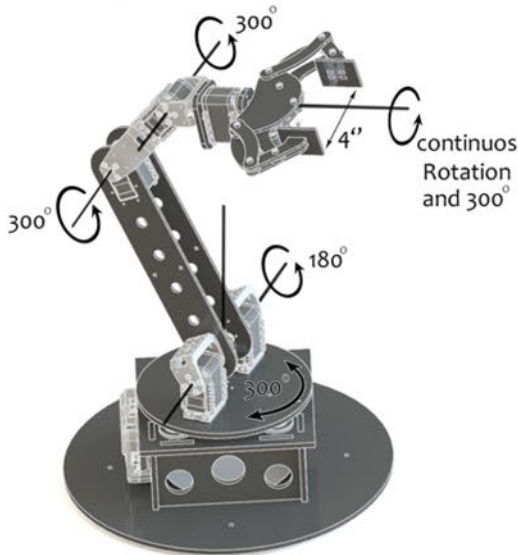
وزن بازو: ۱/۷ کیلوگرم

حداکثر فاصله قابل دسترس افقی: ۴۴/۸ سانتی متر (فاصله مرکز دوران و گریپر در حالت بسته) فاصله پایه تا محور شانه: ۱۲/۱ سانتی متر

میزان بار قابل حمل: طبق نمودار

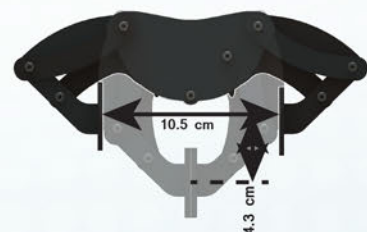
بازوی رباتیک ARM6AX18 شبیه بازوی ARM6AX12 می باشد با این تفاوت که در آن به جای سروموتورهای AX-12A از سروموتورهای قوی تر و سریع تر AX-18A استفاده شده است. لازم به ذکر است قسمتی از گیربکس سروموتور AX-18A فلزی می باشد.

تمام این بازوها با کنترلرهای CM5 و CM530 و یا واسط USB2DYNAMIXEL و یا تلفیقی از آن ها عرضه می گردد.

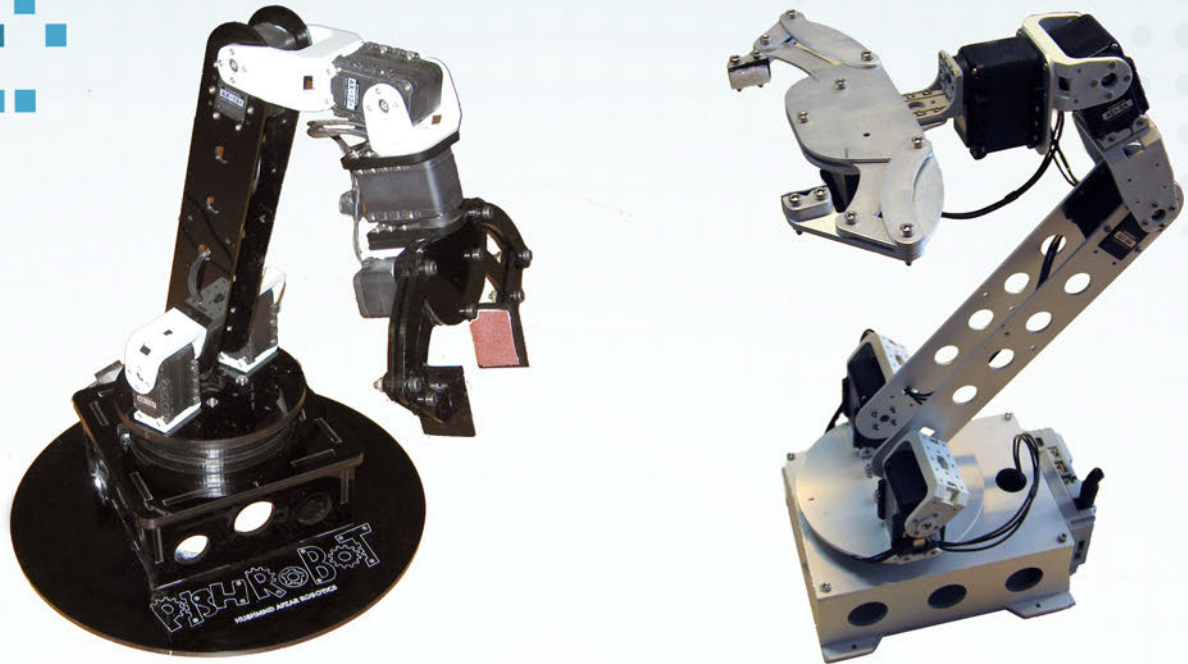


طول دسترسی بازوی رباتیک ARM6AX18 در حالت افقی ۴۴/۸ سانتی متر و در حالت عمودی ۶۱ سانتی متر است. این بازو در طول ۱۳ سانتی متر توانایی بلند نمودن ۸۴۰ گرم و در طول ۳۰ سانتی متر ۲۷۰ گرم را دارا می باشد.

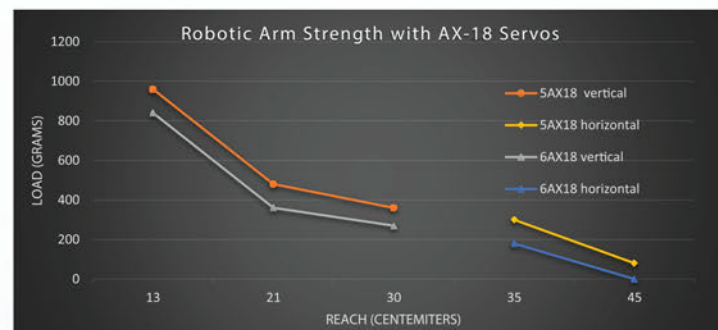
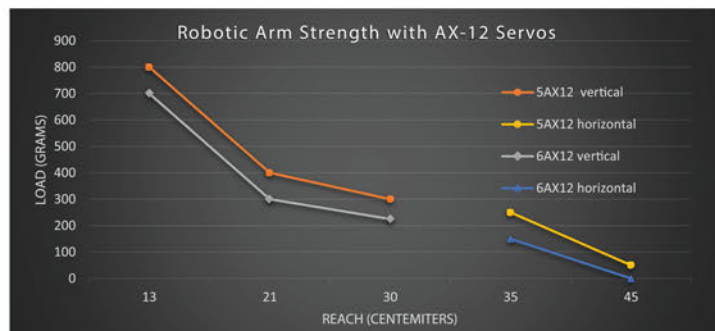
گریپر توانایی نگه داشتن بار اسمی تا ۴۰۰ گرم را دارد. میچ این ربات به تنهایی می تواند ۲۴۰ گرم بار را بلند کند که در مدل همراه با چرخش محوری میچ، ۱۵۰ گرم می باشد.



بازوهای رباتیک پیشروبات در دو نوع بدنه آلومینیومی و بدنه پلاستیکی عرضه می گردند.



امکان کنترل این بازوها توسط کامپیوتر و از طریق واسط USB2DYNAMIXEL در محیطهای برنامه نویسی چون Visual C++, Visual C#, Visual Basic, MATLAB, LabView و ... وجود دارد. همچنین این بازوها را می توان از طریق کنترلرهای قابل برنامه ریزی نظیر CM-530 کنترل نمود.



شرکت هوشمندافزار صنعت پویا (با مسئولیت محدود)

تهران، خیابان ولی عصر، پایین تر از میدان ونک، پلاک ۲۵۴۰، ساختمان خورشید، طبقه ۳، واحد ۸

تلفن: ۸۸۶۵۴۳۹۹

فکس: ۸۸۶۷۱۶۷۲

پست الکترونیک: info@pishrobot.com