

TECHNICKÁ SPECIFIKACE KOLABORATIVNÍHO AUTOMATU PRO VÝUKU

Popis parametru	hodnota
Počet os robota	6
Nosnost robotu na přírubě:	min. 5kg
Stupeň krytí robotu:	IP 54
Přesnost robotu (opakovatelná přesnost najetí do bodu):	min. 0,02 mm
Rychlost robotu - TCP (max.):	2,2 mm/s
Dosah robotu k přírubě:	min. 1 m
Digitální uživatelské vstupy a výstupy (I/O):	min. 16IN/16OUT
Komunikační sběrnice:	PROFINET
Hmotnost robotu (manipulátoru):	max. 30kg
Konektivita:	Ethernet
Bezpečnostní úroveň robotu:	PL d, Cat 3
Uživatelské vedení el. signálů a napájení k nástroji robota vedeno vnitřkem robota od paty k hlavě robota	ANO
Možnost vytváření programu robota jeho ručním vedením (rozvolněný robot)	ANO
Ovládací a signalizační prvky pro vytváření programu přímo v zápěstí robotu	ANO
Ruční programovací jednotka robotu s dotykovou obrazovkou a joystickem	ANO
Kolaborativní průmyslové chapadlo elektrické (gripper)	ANO
Napájecí napětí gripperu	24 V
Uchopovací síla gripperu	min. 120 N
Maximální rozměr uchopeného předmětu	min. 30 mm
Stůl pod robot z Al profilů s kolečky a kovovou pracovní deskou, uzamykatelný	ANO
SW pro programování a simulaci pohybů robota, lokalizovaný do českého jazyka. Off-line a on-line programování s přímým přenosem programů do reálného robotu. Virtuální ruční ovladač robotu (virtuální pendant). Plná podpora virtuální reality VR (Oculus, HTC Vive).	33 licencí (32 žákovských + 1 učitelská)
Doprava zařízení na místo určení, instalace, předvedení funkčnosti zařízení.	ANO
Záruka	2 roky