

SISTEMA ROBOT PARA LABORATORIO LABOT PRO 8

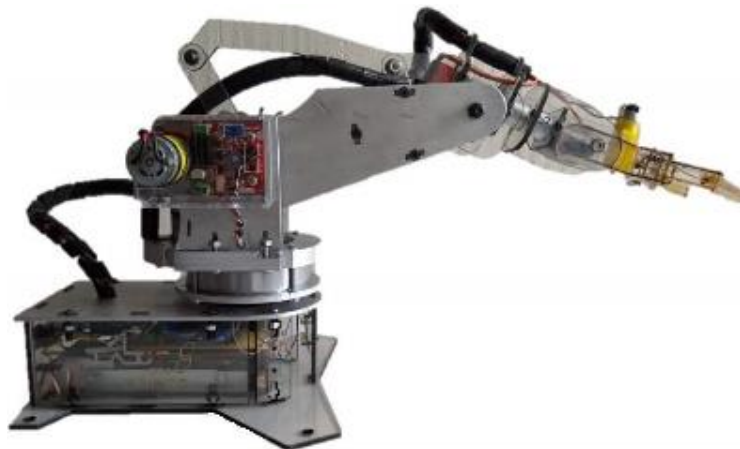
Este brazo no es un juguete, es un robot de alta tecnología, completamente articulado, maquinado en aluminio que puede hacer muchas funciones, Es un manipulador industrial, solo que a una escala menor, utiliza servomotores especiales de alta capacidad para mover sus segmentos a la posición que se le programe.

Este sistema permite que en combinación con una recopilación de prácticas que fueron diseñadas contemplando planes universitarios, el estudiante, conozca, perciba y experimente en vivo lo que significa el diseño, programación y utilidad de un robot en la industria y en la vida cotidiana o el profesionista - industrial programe y utilice el robot para su beneficio.

Este robot viene con una muy amplia documentación lo que lo hace ideal para la enseñanza de la ingeniería desde el punto de vista de diseño de robots. Si desea implementar robótica en su escuela para aumentar su matrícula este es el robot ideal para sus laboratorios.

El Sistema robot es un muy completo programa para el diseño, automatización y programación de robots industriales con este robot el estudiante aprende a programar el microcontrolador Arduino y muchos de sus periféricos en una máquina que puede realizar actividades industriales.

El robot tiene cinco ejes de rotación más la pinza y es posible usar todos los ejes a la vez y realizar una secuencia programada cada articulación puede ser controlada independientemente.



Ficha Técnica

Estructura	Robot de configuración Antropomórfica y construcción en Aluminio-policarbonato -acero.
Ejes controlados	5 grados de libertad más la pinza.
Largo del brazo	48 cm
Peso total del robot:	10 Kg.
Dimensiones del robot	63cm *17cm*28cm
Medidas de objetos que puede tomar la pinza:	7cm
Máxima carga de manipulación:	500 gr
Repetibilidad:	0.5mm
Actuadores:	3*12 VDC servomotores de lazo cerrado 70 kg /cm y 3*6 VDC servo 30 kg/cm
Temperatura de operación	0°- 45 °C
Operación en ambiente de humedad:	40%
Método de control	Punto por punto
Fuente de alimentación:	12 Vdc 17.9 amp
Máximo rango de movimientos	Base: 180 grados Hombro: 180 grados Codo: 180 grados Muñeca: 180 grados Mano: 90 grados Todos los ejes son completamente independientes
Máxima Velocidad	Base: 180 grados /Seg. Hombro: 180 grados /Seg. Codo: 180 grados /Seg. Muñeca: 45 grados /Seg. Mano: Abierto/Cerrado en 7 Seg.
Comunicaciones	USB y Bluetooth
Requerimientos mínimos de computadora	Dispositivo móvil (celular o Tablet) con bluetooth Intel Compatible Microprocesador 1.0 GHz Windows XP o familia Millenium RS-232 puerto serial - 9 Pines (DB9) (com1) Monitor VGA o mejor 128 MB RAM 20 MB espacio de disco duro Mouse
Control de velocidad	PID