



ربات موقعیت دهی سه محوره

نام دستگاه

ربات موقعیت دهی سه محوره

مدل ماهور

مشخصات دستگاه

- * دقت موقعیت دهی در محور ۰/۱ x میلی متر
- * دقت موقعیت دهی در محور ۰/۰۱ y میلی متر
- * دقت موقعیت دهی در محور ۰/۰۱ z میلی متر
- * بال اسکرو سنگ خورده، سخت کاری شده، دقت صدم میلیمتر، گام ۵
- * کوپلینگ آلومینیومی انعطاف پذیر (۳ عدد)
- * موتور پله‌ای چهارصد دندانه (۳ عدد)،
- * قابلیت کنترل وایرلس، موبایل و لب‌تاب (۱۵ متری)
- * کابل برق جمع شونده؛ ۱۲ متری در طول فلوم
- * چرخ‌ها خود تراز برای ریل دایره‌ای ۲۰
- * مجهز به ترمز خود قفل کن در وضعیت شیب فلوم
- * ارتباط وایرلس با موبایل و لب‌تاب



شرایط محیطی نصب دستگاه

- * حداقل فضای آزمایشگاهی ۷ × ۱.۵ متر
- * کنترل برق تک فاز ۱۶ آمپر
- * کف مسلح (کف معمولی به دلیل وزن دستگاه، احتمال نشست کف اتاق و آسیب رساندن به دستگاه وجود دارد).
- * استبلایزر برق (جلوگیری از نوسانات برق)
- * ارت
- * شیر آب ۱ اینچ

ابعاد دستگاه

- * عرض سیستم موقعیت دهی ۴۰ سانتی متر
- * ارتفاع سیستم موقعیت دهی ۵۰ سانتی متر
- * پیمایش طولی سیستم موقعیت دهی ۱۲ متر

جنس

- * استنلس استیل
- * پوشش مناسب تجهیزات برقی برای جلوگیری از نفوذ آب

کالیبراسیون

- * کالیبراسیون ابعادی
- * کالیبراسیون جابه‌جایی

آزمون تحویل دهی

- * بررسی کیفیت ظاهری دستگاه
- * بررسی صحت جابه‌جایی
- * بررسی صحت ارتباط با وایرلس