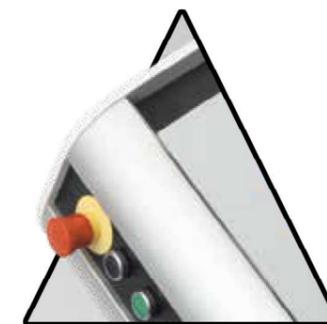




WRL300

Movimento 3 assi



Il robot cartesiano WRL300 è costituito da una struttura autoportante, interamente di alluminio, che gli conferisce un'elevata stabilità e una grande robustezza mantenendo un peso minimo.

Il robot è costituito da assi X,Y con trasmissione a cinghia dentata e guide lineari a ricircolo di sfere che mantengono una elevata precisione e ripetibilità e motori stepper coniugando l'elevata precisione e ripetibilità di cinghie e cuscinetti, alle elevate prestazioni dei motori stepper.

Il software di programmazione **ALPHA SW**, dato in dotazione con il robot, appositamente progettato per la dispensazione, facilita l'operatore nella programmazione anche dei percorsi più complessi.

Il pannello frontale inoltre è equipaggiato con pulsanti operatore di START ed EMERGENZA, ma anche con un funzionale controller con **display LCD** in-

corporato, da cui si possono richiamare le principali funzioni del software, come selezione programma, comandi esecuzione programma, visualizzazione allarmi, menu input-output, ecc.

Sono inoltre disponibili **2 ingressi digitali** e **4 uscite digitali** per connettere dispositivi esterni (per es. valvole di dispensazione, sensori di livello, consensi generici, ecc.) completamente configurabili.

Applicazioni
vedi pag. 18-19



X/Y/Z {R} Area di Lavoro (mm)	300 / 300 / 140
Carico trasportabile	Piano di lavoro 5 Kg, utensile 1 Kg
Velocità massima X,Y,Z	1-250 mm/sec X, Y, 1-100mm/sec Z
Ripetibilità	±0,1 mm/axis
Risoluzione	0,08 mm/axis
Memoria del Sistema	100.000 Points / 255 programs
Motori	stepper motors
Interpolazione	point to point & continuous path
Metodo di programmazione	modalità remota tramite software PC
Ingressi/Uscite	2 input digitali - 4 output digitali
Interfacce esterne	USB / RS232 /Uscita analogica opzionale
Alimentazione elettrica	110/230Vac ±10% - 50/60Hz - 400VA
Dimensioni (LxPxH) mm	440x645x800
Peso	32,7 Kg

