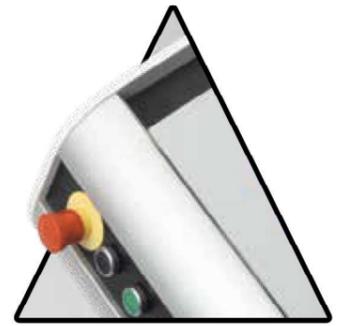




WRL300

Bewegungen mit 3 Achsen



Der kartesische Roboter WRL300 besteht aus einer selbsttragenden Struktur, die vollständig aus Aluminium gefertigt ist und ihm bei minimalem Gewicht hohe Stabilität und Festigkeit verleiht.

Der Roboter besteht aus X,Y-Achsen mit Zahnriemenantrieb und linearen Kugelumführungen, die eine hohe Präzision und Wiederholgenauigkeit gewährleisten, sowie Schrittmotoren, die die hohe Präzision und Wiederholgenauigkeit von Riemen und Lagern mit der hohen Leistung von Schrittmotoren kombinieren.

Die mit dem Roboter mitgelieferte, speziell für das Dosieren entwickelte Programmiersoftware **ALPHA SW** erleichtert dem Bediener die Programmierung selbst komplexester Abläufe.

Die Frontplatte ist ebenfalls mit den Bedientasten **START** und **NOTAUS** ausgestattet, aber auch mit einem Funktionscontroller mit eingebautem **LCD-Display**, von dem aus die wichtigsten Funktionen der Software, wie Programmauswahl, Befehle für die Programmausführung, Alarmanzeige, Input-Output-Menü usw. aufgerufen werden können.

Es gibt auch **2 digitale Eingänge** und **4 digitale Ausgänge** zum Anschluss externer Geräte (z.B. Dosierventile, Füllstandssensoren, allgemeine Zustimmungen, usw.), die vollständig konfigurierbar sind.

Anwendungen
Tabelle auf Seite 18/19



X/Y/Z {R} Arbeitsbereich (mm)	300 / 300 / 140
Maximale Last / mit Achse {R}	Arbeitsfläche 5 Kg, Werkzeug 1 Kg
Maximale Geschwindigkeit X,Y,Z	1-250 mm/Sek X, Y, 1-100mm/Sek Z
Wiederholgenauigkeit	±0,1 mm/Achse
Auflösung	0,08 mm/Achse
Systemspeicher	100.000 Punkte / 255 Programme
Motoren	Schrittmotoren (Stepper motors)
Interpolation	point to point & continuous path
Programmierverfahren	Fernsteuerungsmodus über PC-Software
Ein-/Ausgänge	2 Eingänge / 4 Ausgänge
Externe Schnittstellen	USB / RS232 / Optionaler Analogausgang
Stromversorgung	110/230Vac ±10% - 50/60Hz - 400 Watts
Abmessungen (LxTxH) mm	440x645x800
Gewicht	32,7 Kg

