



# DEENSA

## CATALOGO Robótica

### ROBOTICA

MARCA: DEENSA

MODELO: DI-ROBOT-7FR

Es un Sistema Avanzado para la Enseñanza y Aprendizaje en los siguientes temas:

- Programación y Manipulación de Robots Industriales

El sistema completo está compuesto de: Brazo Robot marca Mitsubishi de 6 grados de libertad de 7kg de capacidad más intercambiador automático de herramienta montado sobre una mesa robusta de perfil de aluminio estructural con superficie en MDF de 18mm con laminado plástico color negro mate, de dimensiones 1.22m x 1.22m con 4 ruedas bloqueables para su fácil transportación y pies niveladores para el soporte en su ubicación final, cuenta con una superficie inferior para la colocación del controlador. Incluye: Software de programación para el robot y manuales de uso del equipo.

#### COMPONENTES:

##### \*ROBOT MITSUBISHI RV-7FR

Es un brazo articulado vertical de 6 grados de libertad con capacidad máxima de levantamiento de 7kg, de diseño delgado para el trabajo en espacios reducidos con servomotores AC libres de mantenimiento con frenos y encoders absolutos, sistema operativo multitarea, sistema de tuberías y cableado accesorio interno, duración de ciclo y repetitividad superior, detección de colisión sin sensor, control de par de torque de eje individual, Optimización de aceleración basada en carga, Rutinas de control de punto de singularidad, Control de cumplimiento, Herramienta de restauración de posición. Equipado con controlador CR800-D de estructura abierta, posibilidad de colocarlo horizontal o verticalmente.



#### Características mecánicas

Longitud del brazo (mm): 340 + 370

Radio de alcance máximo (mm): 713

Rango de funcionamiento (grados)

J1 480 (±240)

J2 240 (-115 a +125)

J3 156 (-0 a +156)

J4 400 (±200)



# DEENSA

# CATALOGO CIM

J5 240 (-120 a +120)

J6 720 ( $\pm 360$ )

Velocidad máxima (grados/s)

J1 360

J2 401

J3 450

J4 337

J5 450

J6 720

Velocidad máxima compuesta (mm/s): 11064

Tiempo de ciclo (s): 0,32

Repetitividad de posición (mm):  $\pm 0,02$

Temperatura ambiente ( $^{\circ}\text{C}$ ): De 0 a 40

Peso (kg); 65

## TEACH-PENDANT

El teach-pendant permite definir y modificar las posiciones de trabajo del robot, además de comprobar la totalidad de la secuencia de programa, se emplea para el movimiento (JOG) del robot y permite la supervisión de las señales de entrada y salida y de las variables. Permite el manejo, programación y supervisión de la totalidad de las funciones del robot, incluye software de sistema operativo integrado guiado por menú



## CAMBIADOR AUTOMATICO DE HERRAMIENTA

Sistema automático de cambio de herramienta de activación neumática con dos sistemas de sujeción de piezas montados en un adaptador

Sistema de sujeción de pinza neumática de dedos paralelos

Sistema de sujeción de abrazadera interna neumático



\*Otras configuraciones posibles con diferentes robots