

Unit: mm

主要特点

- 标准EtherCAT通讯
- 紧凑型设计
- 适合教学市场
- 标准6轴关节式机器人

内容包含

- 控制柜
- 机器人控制API
- 教学型6轴关节式机器人
- 开放式机器人控制器

产品简介

EtherCAT通讯

基于标准EtherCAT通讯，MiniBOT提供可扩展的分散式系统组件的开放性控制系统，此有助于EtherCAT相关的培训。

工业机器人设计

MiniBOT的设计是参照标准6轴关节式工业机器人，裸露的机构设计有助于机器人结构的教学更一目了然。

开放的开发环境

MiniBOT含有配置工具套件可直接操作机器人，同时提供基于Windows操作系统的机器人控制API，用户可利用其开放性开发其他机器人应用软件。

规格

机器人

- 轴数: 6
- 最大负载: 1kg
- 驱动系统: EtherCAT闭回路步进
- 位置回馈: 增量式编码器
- 运动范围: 590mm (最大值)
 - J1: ±175°
 - J2: +110°~ -92°
 - J3: +63°~ -153°
 - J4: ±175°
 - J5: ±92°
 - J6: ±180°
- 位置重复精度: ±0.12mm
- 重量: 30kg
- 输入电压: 100~240Vac 单相

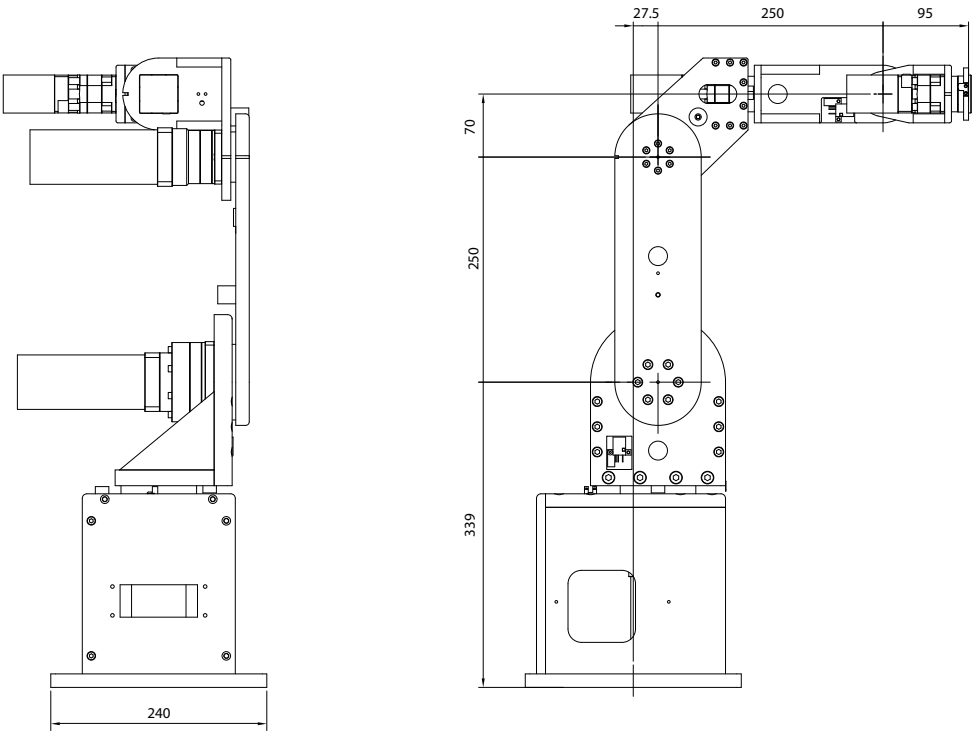
控制器

- 数字量I/O: 15x 输入/ 16x 输出 (DB37接口)
- 1 x Intel® 千兆网口
- 1 x VGA
- 2 x USB 2.0 (外部接口)
- 1 x USB 3.0, 1 x USB 2.0 (控制柜内部)
- 1 x 紧急停止按钮
- 重量: 控制柜重 20kg

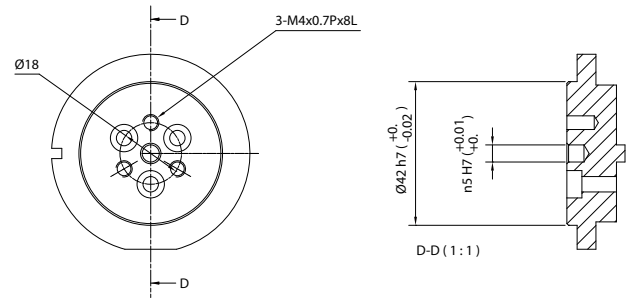
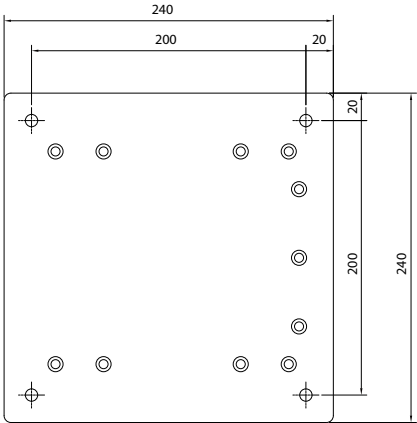
软件

- NexGRC runtime (机器人控制运行环境)
- NexMotion Studio (配置工具)
- 提供标准机器人运动控制功能
- 支持用户使用 C\C++, C# and VB进行编程
- 操作系统: WES7

尺寸图



安装图



订购信息

教学型机器人整体解决方案

- MiniBOT robot package (P/N: 7900000179X00)

选配

- Robot stand (P/N: 790000180X00)
70 x 70 x 78 (cm)
- Robot stand (P/N: 7900000183X00)
80 x 80 x 78 (cm)
- Gripper package (P/N: 7900000181X00)
- Terminal board package (P/N: 7900000182X00)
2m and DB-37 terminal board



重庆新固兴科技有限公司

重庆市永川区凤凰湖工业园电子二小区B4幢1层, 中国
电话：+86-23-49609080 +86-17784388131
传真：+86-23-49665855
邮箱：sales@nexgol.com.cn
网址：http://www.nexcom.cn