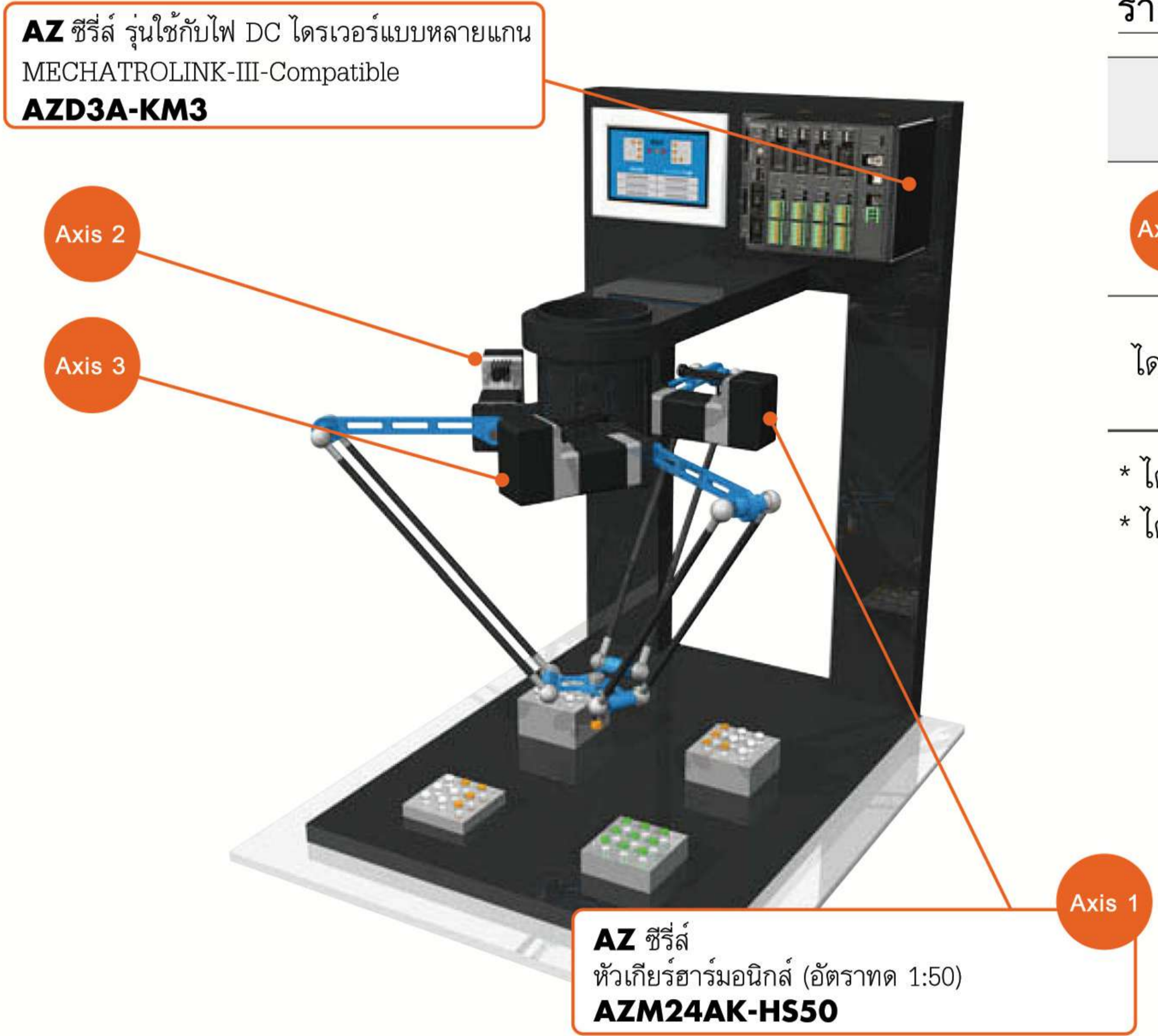


แขนหุ่นยนต์โครงสร้างขนาน 3 แกน ขับด้วย α STEP AZ ซีรีส์

แขนหุ่นยนต์โครงสร้างขนาน 3 แกนนี้ถูกสร้างขึ้นมาด้วยการใช้เพียงผลิตภัณฑ์ α STEP AZ ซีรีส์ ที่มีการควบคุมแบบเทคโนโลยีผสมผสาน หุ่นยนต์นี้ถูกควบคุมด้วย HMI ที่เชื่อมต่อโดยตรงกับโมชันเน็ตเวิร์ก MECHATROLINK III และระบบเน็ตเวิร์กอื่นๆ ก็สามารถเชื่อมต่อเช่นเดียวกัน



รายการส่วนประกอบ

แกน	โมเดลผลิตภัณฑ์
Axis 1 Axis 2 Axis 3	 AZM24AK-HS50
ไดรเวอร์แบบ 3 แกน	 AZD3A-KM3
* ไดรเวอร์แบบ 2 แกน	โมเดล AZD2A-KM3
* ไดรเวอร์แบบ 4 แกน	โมเดล AZD4A-KM3

รับชม VDO ตัวอย่างการทำงานของ Robot spider ได้คลิก ที่นี่



■ กะทัดรัด น้ำหนักเบา และ ความแม่นยำสูง

- ขนาดหน้าแปลน 30 มิลลิเมตร น้ำหนัก 0.24 กิโลกรัม
- ต้องขอขอบคุณเทคโนโลยีของเกียร์ฮาร์มอนิกส์ที่ไม่มี Backlash และ Lost Motion เพียงแค่ 1.5 arcmin



■ ข้อดีของเซ็นเซอร์กลไกแบบสัมผัส

- ข้อมูลของตำแหน่งจะถูกเก็บรักษาไว้ถึงแม้ว่าจะไม่มีแหล่งจ่ายไฟ
- ใช้จำนวนสายไฟน้อยกว่าเมื่อเทียบกับการใช้เซ็นเซอร์ภายนอก ดังนั้นค่าใช้จ่ายของชิ้นส่วนจึงลดลง



เซ็นเซอร์กลไกแบบสัมผัส
<ABZO Sensor>

■ ใช้งานร่วมกับโมชันเน็ตเวิร์กต่างๆได้

- สามารถใช้งานร่วมกับ MECHATROLINK-III, SSCNETIII/H หรือ EtherCAT
- มีไดรเวอร์แบบหลายแกน (2 แกน, 3 แกน, 4 แกน) ให้เลือกใช้



ไดรเวอร์แบบ 4 แกน



บริษัท วีก้า ออโตเมชั่น (2000) จำกัด

55/393 ม.7 ซ.พหลโยธิน 87 ถ.พหลโยธิน ต.หลักหก อ.เมืองปทุมธานี จ.ปทุมธานี 12000
โทร : 02-997-8800 ต่อ 110, 114 แฟกซ์. 02-997-8801
เว็บไซต์ : www.vegaauto.co.th อีเมล : vega2000@truemail.co.th

Line : @vega



SCAN ME