

سیستم روبات

بازوی ربات هیدرولیکی فیدبک HRA933 مکانیزمی با تحریک هیدرولیکی است که شش حرکت مستقل کنترل پذیر دارد. کنترل هر یک از این حرکات از طریق صفحه آموزشی که به teaching pendent مشهور است و یا از طریق یک میکرو کامپیوتر خارجی، امکان پذیر است. تغذیه محرکهای هیدرولیکی ربات توسط روغن با فشار پایین و از طریق یک پمپ صورت می گیرد. سیگنال های الکتریکی آنالوگ از هر حرکت ربات به جز حرکت پنجه قابل دسترسی هستند و یک مدار واسط این سیگنال ها را به شکل دیجیتال قابل استفاده در حلقه کنترل تبدیل می کند. به کمک صفحه آموزش می توان ربات را برای انجام حرکت های خاص برنامه ریزی کرد.



دستگاه روبات