



**Załącznik 1 -wykaz elementów ZO\_8\_2021\_INNOMOTO\_ELPLC\_ROBOTY PRZEMYSŁOWE**

Zamówienie udzielane jest w związku z realizacją projektu „Nowatorski ciąg technologiczny do montażu i testowania amortyzatorów oraz sprężyn gazowych” nr projektu: POIR.01.02.00-00-0056/18-00 Działanie: 1.2 Sektorowe programy B+R w ramach: Program Operacyjny Inteligentny Rozwój 2014-2020

L.P.	OPIS ZAMÓWIENIA
1	<p><b>ROBOTY PRZEMYSŁOWE (2 SZTUKI)</b></p> <p><b>Liczba stopni swobody (liczba osi):</b> 6  <b>Pozycja instalacji:</b> Instalacja na podłodze  <b>Konstrukcja:</b> Typ pionowy, wieloprzegubowy  <b>System napędu:</b> Serwo AC (wszystkie osie z hamulcami)  <b>Metoda detekcji pozycji:</b> Enkoder absolutny  <b>Ładunek użyteczny udźwignię:</b>  Znamionowy: 12kg  Maksymalny: 13kg  <b>Promień zasięgu ramienia (względem punktu centralnego osi J5):</b> 1388 mm  <b>Zakres roboczy:</b>  Talia (j1): 380(±190) stopnie  Ramię (j2): 240 (-90+150) stopnie  Łokieć (j3): 167,5 (-10+157.5) stopnie  Obrót nadgarstka (j4): 400 (±200) stopnie  Pochylenie nadgarstka (j5): 240 (-120+120) stopnie  Skręcenie nadgarstka (j6): 720 (±360) stopnie  <b>Maksymalna prędkość :</b>  Talia (j1): 234 stopnie/s  Ramię (j2): 164 stopnie/s  Łokieć (j3): 219 stopnie/s  Obrót nadgarstka (j4): 375 stopnie/s  Pochylenie nadgarstka (j5): 375 stopnie/s  Skręcenie nadgarstka (j6): 720 stopnie/s  <b>Maksymalna prędkość wypadkowa:</b> 9700 mm/s  <b>Czas cyklu (25x300x25 mm z obciążeniem 1kg):</b> 0,68s  <b>Powtarzalność położenia:</b> ±0,05 mm  <b>Temperatura otoczenia</b> 0–40 ° C  <b>Ciężar:</b> 130 kg  <b>Tolerowany moment:</b>  Obrót nadgarstka (j4): 19,3 Nm  Pochylenie nadgarstka (j5): 19,3 Nm  Skręcenie nadgarstka (j6): 11 Nm  <b>Tolerowany moment bezwładności:</b>  Obrót nadgarstka (j4): 0,47 kgm<sup>2</sup>  Pochylenie nadgarstka (j5): 0,47 kgm<sup>2</sup>  Skręcenie nadgarstka (j6): 0,14 kgm<sup>2</sup>  <b>Okablowanie narzędzia:</b> Wejście chwytaka 8 punkty/wyjścia chwytaka 8 punkty</p>



**Przewody pneumatyczne do zasilania narzędzia:** Podstawowe:  $\text{Ø}6 \times 2$ , wtórne:  $\text{Ø}6 \times 8$

**Ciśnienie zasilania układu pneumatycznego:** 0,54 MPa (jako nadciśnienie)

**Interfejs chwytaka:** ISO 9409-1-40

**Stopień ochrony:** IP67

**Dodatkowo:**

Zabezpieczenie kolizji współpracujących dwóch robotów

**Sieci komunikacyjne:**

1x PROFISAFE ( jeden robot )

1x CC LINK IE SAFE ( jeden robot )