



.....
TECHNISCHE DATEN

 **P-Rob 3**™

Kollaborativer, 6-achsiger
leichtgewicht Roboterarm

Technische Daten

	P-Rob 3 – 24 V	P-Rob 3 – 48 V
Maximale Gelenkgeschwindigkeit	50°/s to 100°/s	100°/s to 160°/s
Arbeitsbereich	±110° to ±170°	
Wiederholungspräzision	±0.1 mm	
Gewicht	20 kg	
Nutzlast	3 – 5 kg	
Grundriss	290 mm x 250 mm	
Montageposition	Boden, Tisch, Wand, Decke, Lineare Achse, Mobile Plattform	
Höhe	1137.5 mm	
Reichweite	775 mm	
Freiheitsgrade	6	
Antriebsleistung		
AC	100 – 240 V, ~10 A max., 50/60 Hz	
DC	24 – 28 VDC, 12.5 A	48 VDC, 1t2.5 A
Leistungsverbrauch	Weniger als 80 W	Weniger als 100 W
Verbindung zur Basis		
Ethernet	2x Gigabit Ethernet RJ45 (WiFi auf Anfrage) 1x Feed durch Cat5 Kabel zum end tool (alternativ als 8 Benutzersignalleitungen 0–48V, 1A max.)	
I/O	8x digitale Eingänge 10–36V 8x digitale Ausgänge 10–36V (2x2A, 6x250 mA)	
USB	2x USB 2.0 2x USB 3.0	
Connectivity zum End Tool		
Ethernet	1x Feed durch Cat5 Kabel von Roboterbasis (alternativ einsetzbar als 8 benutzerspezifische Datenlinien 0–48V, 1A max.)	
IP Klassifikation	IP40 (IP54 oder höher mit Schutzhülle auf Anfrage)	
Farbkombinationen	Standard: White Smoke – Steel Blue, Black – White Smoke, White Smoke – Dark Orange, Dark Blue – Light Grey Custom: verfügbar auf Anfrage mit 100+ Farben und Mustervorschläge	
P-Rob Ext. Getriebe	Verbindungsanschluss um P-Rob 3 mit einer Linearachse oder einer mobilen Plattform zu kombinieren auf Anfrage	



Produktübersicht

Interaktiver Ring

Anpassbare Multifunktionstasten zur einfachen Verwendung

Schnelle Kalibrierung

<1,5 Sekunden Kalibrierungsvorgang mit Pseudo-Absolutwertgeber

Konnektivität

Eingebetteter Linux-PC, Ethernet 2x Gigabit RJ45, Cat5, WiFi-fähig, E / A 8x Ein / Aus, 4x USB

Betrieb

90 ° / 180 ° Grad Montage, Linearachse

Schnellwechselhalterungen

Für austauschbare Greifer und andere Frontend-Geräte

Intrinsisch sicher

24V (48V), 6-Achsen-Roboterarm mit nicht leitender weicher Haut aus Kunstleder, 24 alternative Farbübereinstimmungen, elektronische Sicherheitsschaltungen

Gemacht für die Mensch-Roboter-Interaktion

Leichte 20 kg, 3-5 kg Nutzlast, einfache Montage, begrenzte Kräfte, Kollisionserkennung, Drehmomentregelung, Betrieb ohne Sicherheitsschutz

Interactive Ring



Freigabe

Kurzer Klick: Umschalten zwischen Loslassen und Halten

Langer Klick: loslassen, solange geklickt wird



Werkzeug

Kurzer Klick: Umschalten zwischen Öffnen und Schliessen

Langer Klick: Langsam öffnen / schliessen



Unterrichten

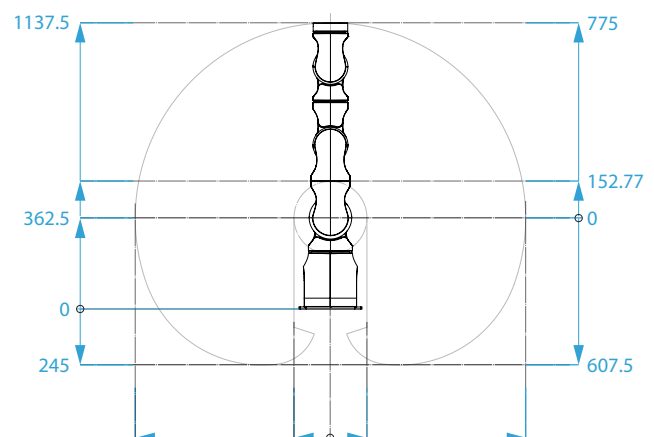
Kurzer Klick: Speichern Sie die aktuelle Pose

Langer Klick: Zeichnen Sie einen Pfad auf



Reserviert für F&P Robotics

Arbeitsbereich



4 anpassbare Schaltflächen

Arbeitsbereich Intrinsisch sicher

Das Besondere an P-Rob 3 ist die vollständige Oberflächenbedeckung mit gepolstertem weichem Kunstledermaterial. In Kombination mit Kollisionserkennungsalgorithmen ist P-Rob 3 eine hervorragende Wahl für Mensch-Roboter-Interaktionssaufgaben und andere kollisionskritische Anwendungen.

Mehrere Programmierschnittstellen

P-Rob 3 kann über eine Reihe von Schnittstellen gesteuert werden, um sicherzustellen, dass er in kürzester Zeit einsatzbereit ist. Unsere eigens entwickelte myP-Software bietet eine großartige GUI- und Python-basierte Skriptumgebung. Die ROS- und TCP-basierte Schnittstelle bietet volle Flexibilität und einfache Integration in Ihre anderen Softwarepakete, während die volle Funktionalität von P-Rob 3 erhalten bleibt.

Forschungsorientiert

Die F&P Robotics AG konzentriert sich stark auf Forschung und Entwicklung in ständiger Zusammenarbeit mit Forschungseinrichtungen und Beteiligung an EU-Projekten. Wir verfolgen und testen die neuesten Forschungsentwicklungen genau, um unsere Roboter so anzupassen, dass sie mit den neuesten Fortschritten und Rahmenbedingungen kompatibel sind, beispielsweise in Bezug auf künstliche Intelligenz und Deep Learning.

Bereit für das Prototyping

Benötigen Sie benutzerdefinierte Greiferfinger, neue Sensoren oder eine andere Kamera? Bereiten Sie Ihren 3D-Drucker vor und erstellen Sie Ihre ideale Greiferkonfiguration! P-Rob 3 verfügt über interne Ethernet- und Stromkabel, die an den Endeffektor übergeben werden, damit Sie benutzerdefinierte Geräte anschliessen können, ohne sich Gedanken über das Anbringen von Kabeln an der Außenseite des Roboters machen zu müssen. Greiferfinger sind mit nur einer Schraube austauschbar und haben Datenstifte. Endeffektoren können in Sekunden ausgetauscht werden!

Schweizer Unternehmen, Internationale Talente



Die F&P Robotics AG ist ein Schweizer Unternehmen mit Hauptsitz in Zürich und nutzt ein sehr starkes professionelles und akademisches weltweites Netzwerk. Das Unternehmen kombiniert erfahrene Hightech- und Robotikprofis mit einem jungen Team internationaler Talente. Gemeinsam streben wir nach kontinuierlichen Produktinnovationen, die einen einzigartigen Wert für unsere Kunden schaffen.



F&P Robotics AG

Rohrstrasse 36, 8152 Glattbrugg/Zurich, Switzerland

Phone +41 44 515 95 20

www.fp-robotics.com, info@fp-robotics.com

F&P Robotics AG ist Mitglied von:



© 2020 All rights reserved. Specifications are subjects to change without notice. The F&P logo as well as P-Rob®, P-Grip® and myP® are registered trademarks of F&P Robotics AG.