

KiNEDx

Описание:

Цилиндрический робот KiNEDx представляет собой 4-х осевое устройство, обеспечивающее высокую полезную нагрузку и превосходную повторяемость, в очень компактном исполнении промышленного стандарта.

Инновационная рука-манипулятор Tri-Link разработана для обеспечения быстрого и надежного транспорта микропланшет между автоматическими дозирующими системами для работы с жидкостями и различным аналитическим и вспомогательным оборудованием.

Система легко программируется благодаря программному обеспечению с открытой архитектурой. В комплект поставки входит открытая DLL с рядом опций для обеспечения интеграции системы и диспетчеризации.

Для работы требуется специальный отдельный контроллер, а все шарниры оснащены сервоприводами с контроллерами и усилителями, интегрированными в каждый микромотор.

Для подключения к компьютеру требуется только стандартный кабель RS-232.

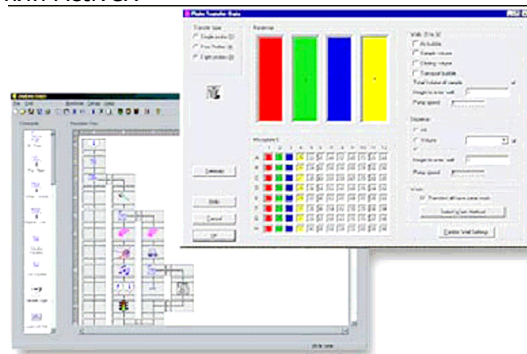
Роботы-манипуляторы KiNEDx созданы для решения лабораторных высоко технологичных задач в наиболее важных и тонких областях таких как исследования лекарственных препаратов, геномика и высоко производительный скрининг.

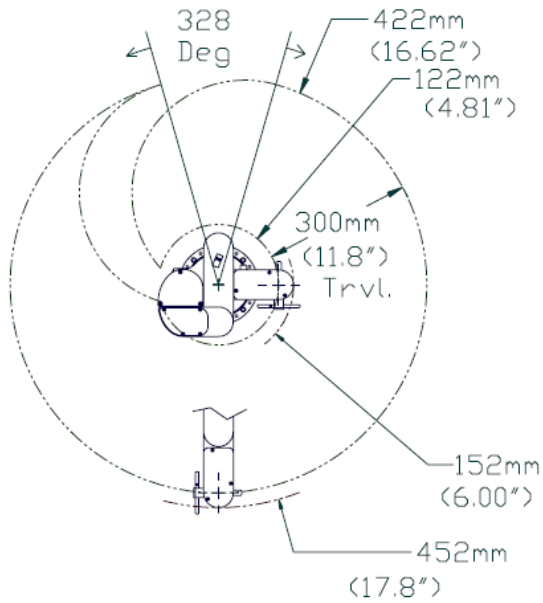
На рисунке внизу изображена система KiNEDx с опциональным манипулятором для работы со стеклами микропланшет со случайным доступом.



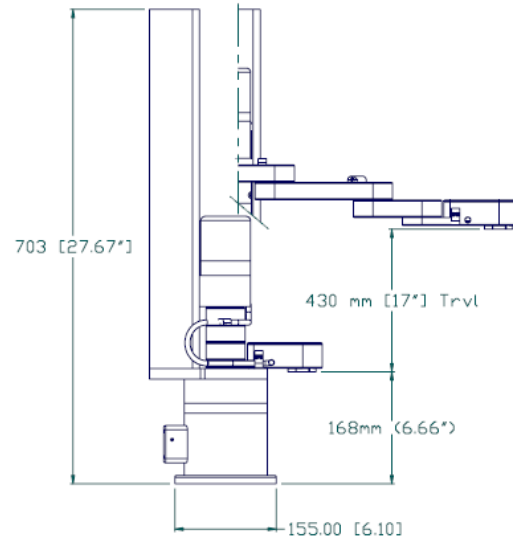
Отличительные особенности:

- Ультеракомпактное основание
- Возможность работы в рабочем пространстве автоматических дозирующих систем
- Безопасная транспортировка образцов
- Возможность установки в любой вытяжной шкаф или ламинарный бокс
- Управление с помощь DLL или ActiveX





Motion Extents, Plan View



Elevation View

Максимальная нагрузка	2 кг	Опции	
Радиальное перемещение, R	300 мм	Removable Plate Stack System	Removable Plate Stack System
Вертикальное перемещение, Z	430 мм	Random Access Plate Hotels	Side or Top-Grip End-Effectors
Оptionальное расширенное вертикальное перемещение, Z	660 мм	Plate Storage Carrousels	Scheduling Software
Диапазон вращения основания, θ	328°	Teach Pendent	Turn-Key Systems Integration
Диапазон вращения манипулятора, ω	280°		
Скорость (Max):			
выдвижения руки-манипулятора	480 мм/с		
вертикального перемещения	180 мм/с		
вращения основания	288 град/с		
вращения манипулятора	380 град/с		
Воспроизводимость:			
перемещения руки-манипулятора	0,10 мм		
перемещения по высоте	0,05 мм		
Требования к электросети	100-250 В		