

SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

NED2 BRAS ROBOT 6-AXES

Poids (kg)	7		
Charge utile (g)	300		
Portée max (mm)	440		
Degrés de liberté	6		
Répétabilité (mm)	+/- 0.5		
Vitesse max TCP (mm/s)	468		
Empreinte de la base (mm)	200 x 200		
Température de fonctionnement (°C)	5-45		
Interface Homme-Machine	<ul style="list-style-type: none"> • 3 boutons de contrôle (bouton "FreeMotion", bouton pour enregistrer une position et bouton "Custom") • Anneau LED • Haut-parleurs • Microphone 		
Entrées/Sorties		Panneau arrière	Panneau de contrôle
	Entrées numériques	3	1
	Sorties numériques	3	1
	Entrées analogiques	2	0
	Sorties analogiques	2	0
Alimentation	DC : 12 V – 7 A ; 5 V – 7A		
Interfaces	2 X USB 2.0, 2X USB 3.0, 1X ETHERNET		



SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

Environnement de programmation	Niryo Studio; PyNiryo; PyNiryoRos; C++
Communication	Modbus TCP (master); TCP/IP
Matériaux	Aluminium, ABS-PC (injection plastique)
Détection de collision	Accéléromètre et gyroscope dans le panneau de contrôle
Certification	Conformité CE

GRIPPER CUSTOM

Ouverture maximale (mm)	43
Poids (g)	108
Moteur	Servomoteur XL330
Source d'alimentation	5 V
Température de fonctionnement (°C)	5 -45

