NLiP Parallel-Kinematik-Roboter

Der integrierte Pick-and-Place-NLiP-2D-Roboter, bestehend aus zwei miniaturisierten Integrierantrieb-Linearmotoren mit paralleler Kinematik, handhabt leichte Teile in zwei Dimensionen. Er nimmt und setzt Teile extrem schnell ab, mit hoher Beschleunigung auf kleinem Raum. Er ist mit der NILAB-Starter-Software einfach zu programmieren. Die Arbeitsraumabmessungen beginnen bei mindestens 150×200 mm. Pneumatische oder elektrische Greifer können zusammen mit dem Roboter bereitgestellt werden. Der Roboter ist in verschiedenen Größen erhältlich, um Gewichte von einigen hundert Gramm bis zu 2 kg zu handhaben.



From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:integrated_pick_and_place:start

Last update: **2026/09/22 17:58**