Robot a cinematica parallela NLiP

Il robot pick and place integrato NLiP 2D, composto da due motori lineari miniaturizzati a azionamento integrato che usano cinematica parallela, gestisce componenti leggeri in due dimensioni. Preleva e rilascia componenti estremamente velocemente, con alta accelerazione in un piccolo spazio. È facile da programmare usando il Software NILAB Starter. Le dimensioni dello spazio di lavoro partono da un minimo di 150×200 mm. Le gripper pneumatiche o elettriche possono essere fornite insieme al robot. Il robot è disponibile in diverse dimensioni per gestire pesi da centinaia di grammi fino a 2 kg.



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

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

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