Area di lavoro

Questa pagina spiega come **calcolare l'area di lavoro** del robot a cinematica parallela NLiP. L'area di lavoro è la regione all'interno del rettangolo rosso nel grafico seguente.

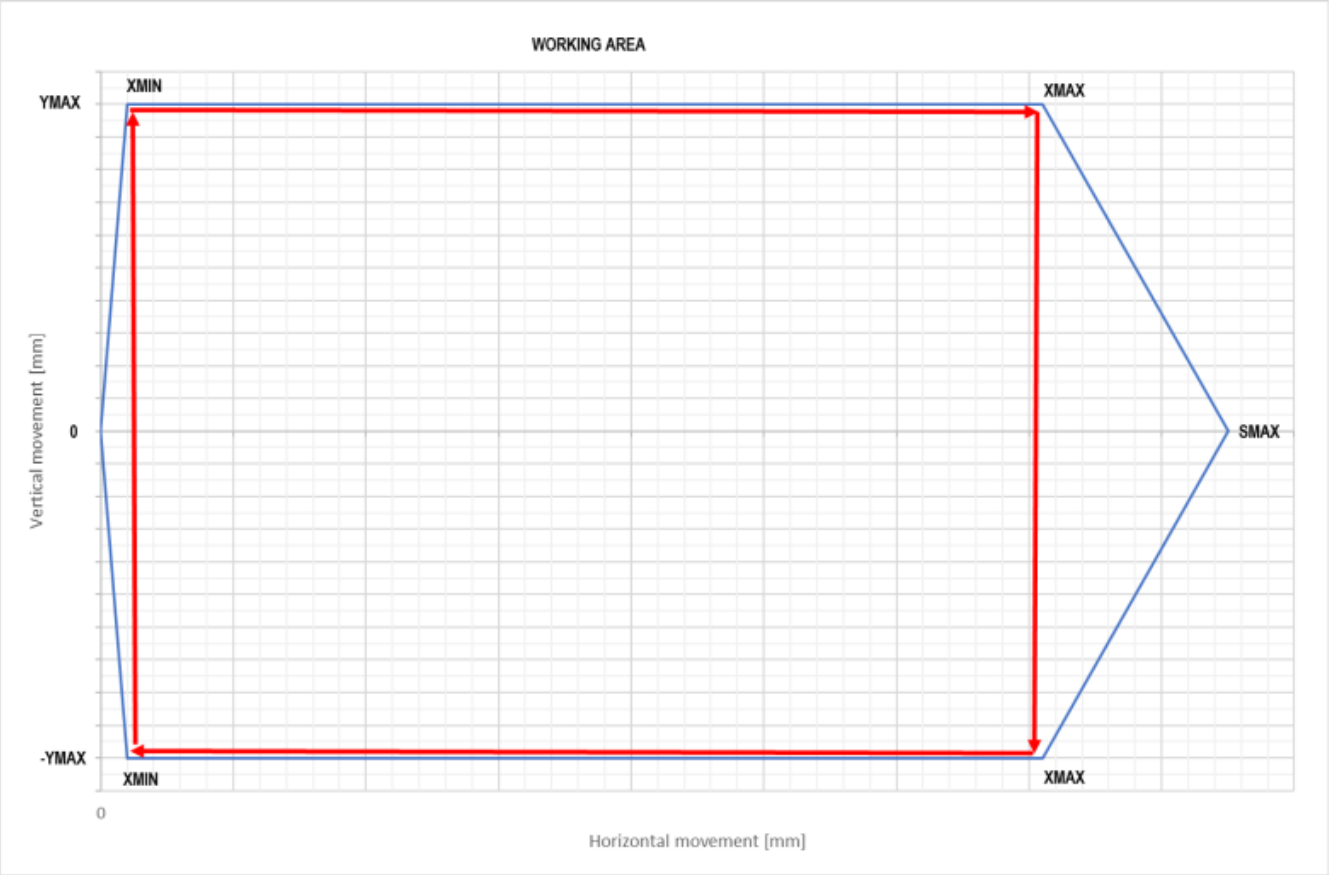
L'area di lavoro dentro il rettangolo rosso nel grafico seguente può essere calcolata usando la seguente formula.

XMIN = 10 mm.

SMAX = Corsa totale del motore lineare.

YMAX = Lunghezza del braccio del robot x SIN(40°). Per esempio con lunghezza del braccio di 175mm ⇒ 110mm, -YMAX = -110mm.

XMAX = SMAX - (Lunghezza del braccio del robot / 2). Per esempio Smax = 425mm - 87,5mm ⇒ 337 mm.



Note

- L'area di lavoro è definita da XMIN, XMAX, YMAX e -YMAX. - XMIN è fissato a 10 mm; XMAX dipende dalla corsa totale e dalla lunghezza del braccio del robot. - YMAX è determinata dalla lunghezza del braccio e dall'angolo di deflessione di 40°. - Il grafico mostra l'area raggiungibile per una data configurazione.

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

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

Last update: **2026/09/11 13:30**