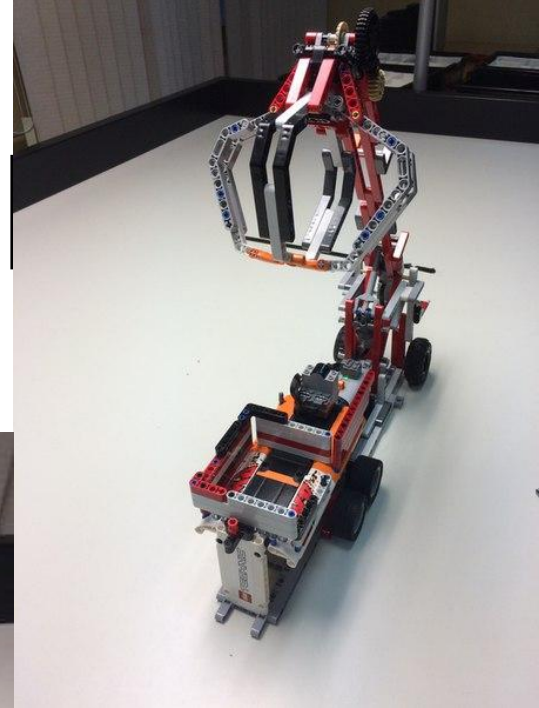


Робот манипулятор «Клешня»



Робот — предназначенный для выполнения двигательных и управляющих функций. Применяется для перемещения предметов производства и выполнения различных технологических операций



Манипулятор — механизм для управления пространственным положением орудий, объектов труда и конструктивных узлов и элементов.

Производственный манипулятор



Этот четырехосевой робот способен выполнять до 2190 циклов в час и идеально подходит для высокоскоростной укладки на паллеты в конце производственной линии. IRB 460 имеет радиус действия 2,4 метра и занимает на 20% меньше установочной площади. Он работает на 15% быстрее всех своих конкурентов в классе.

Манипулятор «Клешня»

