Armfunktion och rörelseområde

Armens motor arbetar med en hastighet på 70 varv per minut och gör en jämn och kontrollerad rörelse under drift.

Rörelseområdet sträcker sig från parkeringsläget till parkeringsläge, vilket motsvarar en rotationsvinkel på cirka 315°. I parkeringspositionen är armen placerad ungefär -55° och ligger då parallellt med bommen.

Roboten är även utrustad med en nollpositionssensor som aktiveras cirka 15° från parkeringsläget för att säkerställa korrekt positionering och kalibrering.

Armen utgör en av robotens cirkulära rörelsefunktioner och används främst tillsammans med tornet och munstycke under tvättprocessen för att uppnå optimal rengöring och täckning.

Se sprängskiss av armen här



From:
https://wiki.envirologic.se/ - **Envirologic Support Wiki**

Permanent link:
https://wiki.envirologic.se/doku.php/arm

Last update: **2026/05/20 05:36**