

Seilführung in einem unteren robotlink® Gelenk

Die Bewegung des zweiten (oberen) Gelenkes muss unabhängig von der Bewegung des ersten (unteren) Gelenkes sein. Die 4 Zugseile des zweiten Gelenkes werden in einem Bowdenzug durch das erste Gelenk geleitet:



Bild 1:
Zusammenbau und Seilverlauf bei 2 Gelenken.
Gelb: Seilpaar Schwenkbewegung Gelenk Nr. 2
Weiß: Seilpaar Drehbewegung Gelenk Nr. 2

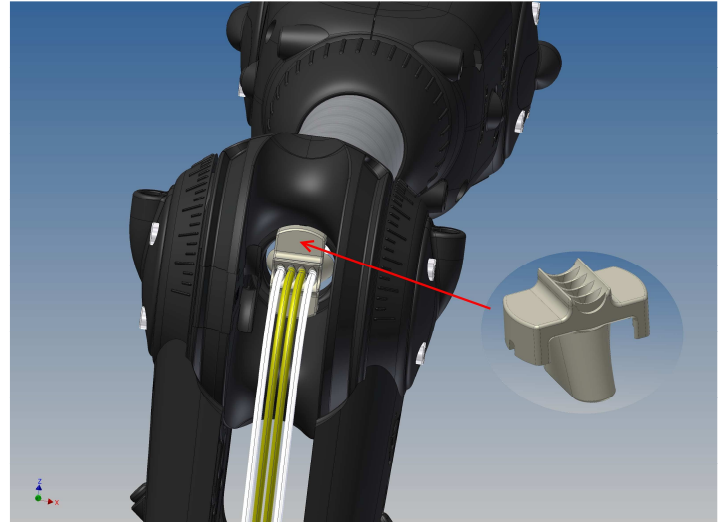


Bild 2:
Oberes Anschlussstück (PA2200):
Führung der 4 Seile parallel durch das untere Gelenk.

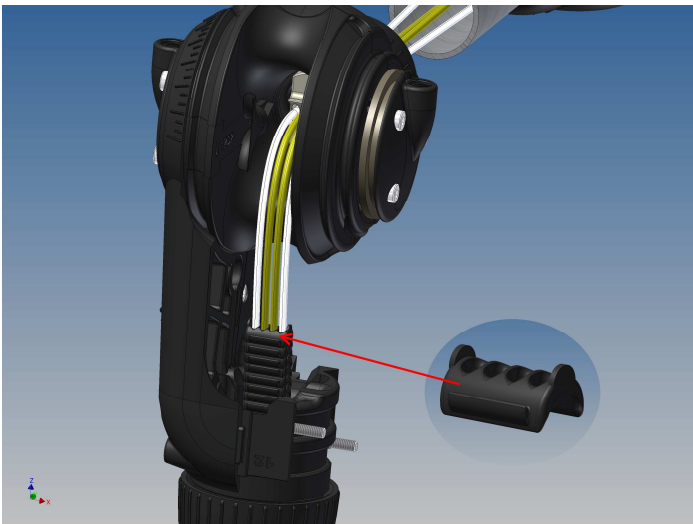


Bild 3:
Einzelne Bowdenzugsegmente werden kombiniert zu einem 4-adrigen Zug
RL-50-001: 39 Stk.
RL-50-002: 43 Stk.
RL-50-PL1: 26 Stk.

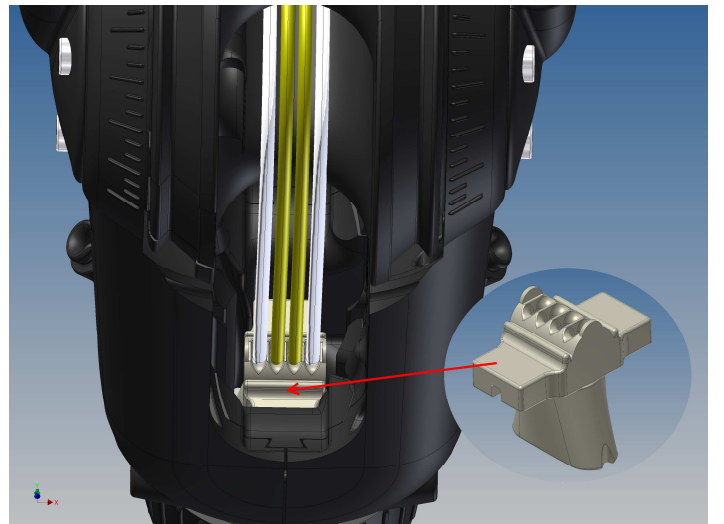


Bild 4:
Unteres Anschlussstück (PA2200):
Zusätzlich zu der Durchführung von 4 Zugseilen können maximal 3 weitere Sensorleitungen und/oder externe Kabel durchgeführt werden (z.B. Luftschlauch). Max. Durchmesser jeweils 4,0 mm