



Manual de apertura de control

Manual de punto de enfoque

Ángulo visual

(DHV) 1/1.8": 41.2°, 34.4°, 23.4°

Distorsión óptica -0.38%

Longitud focal posterior de la brida 17.526 mm

Distancia de fotografía más corta 0,06 m

Rosca del tornillo del filtro M27 \* 0.5

Tamaño  $\varnothing 29 \times 35,36$  mm +/-5%

Luz auxiliar blanca

Color luminoso Blanco

Fuente

LED número 48 LED

Iluminación 40000 lux

Longitud de onda 455–457,5 nm

Distancia de funcionamiento 35 - 110 mm

Especificación de tamaño Diámetro int.: 40 mm,

Diámetro ext.: 70 mm

Altura 25 mm +/- 5%

Diametro externo del cilindro

del espejo de la lampara Max  $\varnothing 39$ mm

Peso 0,48 KG

Incluye

16 cubos de 25mm x 25mm x 25mm de colores (rojo, amarillo, verde, azul), tarjetas de calibración y entrenamiento

Software del sistema:

Licencia Perpetua USB Dongle Key permite el uso de un software de adquisición de imágenes con las siguientes características:

- Software de control: Proporciona un software de control propio que se utiliza para interactuar con los brazos robóticos. Este software es compatible con diferentes sistemas operativos, como Windows, Mac y Android. Al abrir el software, los usuarios acceden a todas las funciones y características de los brazos robóticos.
- Panel de control principal: La interfaz cuenta con un panel de control principal que muestra información esencial sobre el estado del brazo robótico, como la posición actual, el estado de los motores y la conexión con otros dispositivos. Aquí es donde los usuarios pueden verificar el estado del sistema antes de poder realizar cualquier operación.
- Visualización en tiempo real: El software ofrece una visualización en tiempo real del brazo robótico en acción. Los usuarios pueden ver en una representación gráfica la posición y el movimiento del brazo, lo que facilita la programación y la supervisión de las tareas realizadas.
- Programación de tareas: La interfaz permite a los usuarios programar tareas para los brazos robóticos. Esto se hace a través de una interfaz gráfica que admite arrastrar y soltar los comandos y establecer parámetros de movimiento, velocidad y coordenadas. También es posible programar el brazo robótico utilizando lenguajes de programación como Python, C++ o Lua lo que brinda una mayor flexibilidad y personalización.
- Configuración de hardware: La interfaz permite a los usuarios configurar diferentes parámetros relacionados con el hardware de los brazos robóticos, como la velocidad de los motores, los límites de movimiento, los ajustes de seguridad, Configuraciones de puertos de comunicación, configuración de posiciones de resguardo.