

# 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.

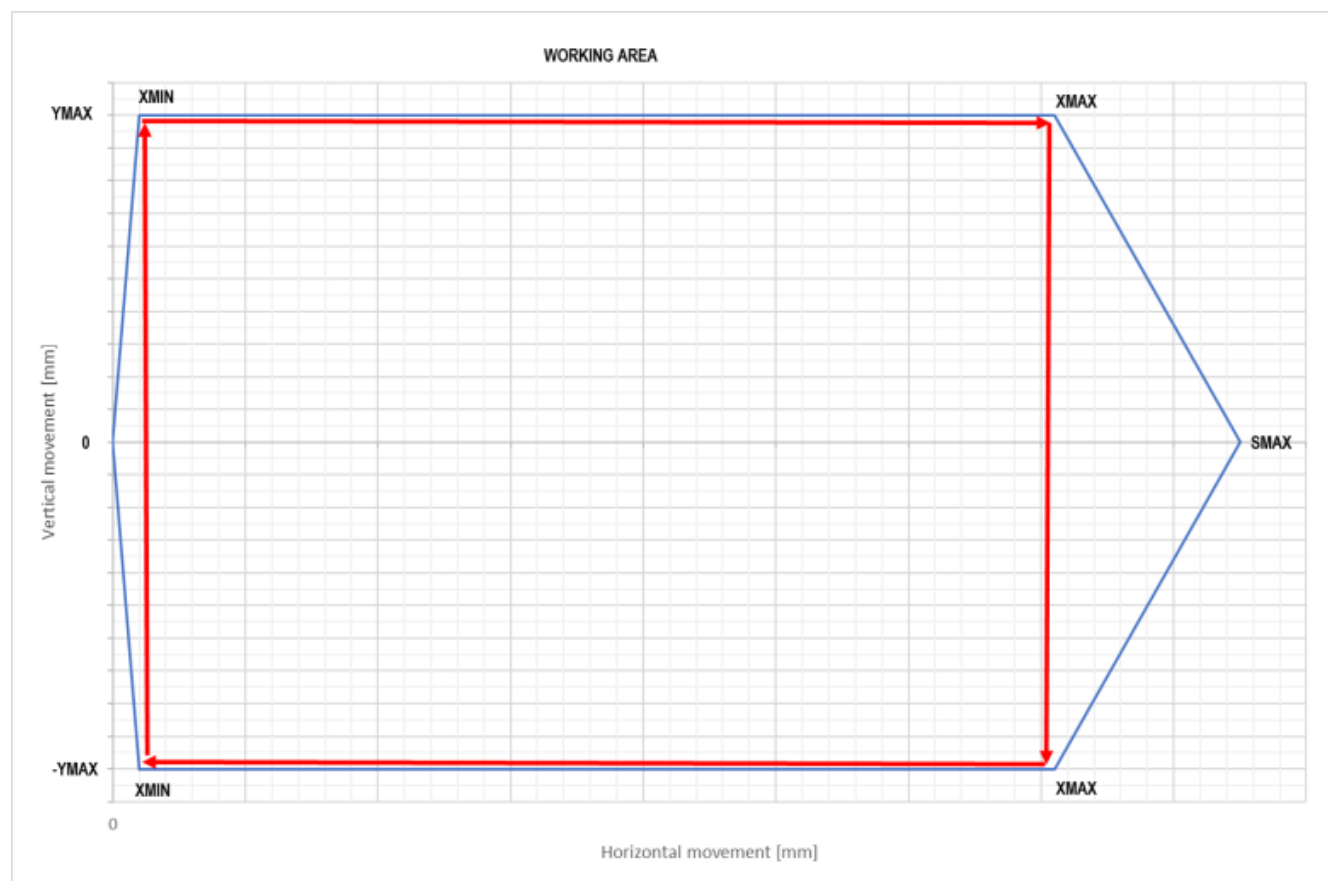
L'area di lavoro dentro il rettangolo rosso nel grafico seguente può essere calcolata usando la seguente formula.

**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  $\Rightarrow$  110mm, -YMAX = -110mm.

**XMAX** = SMAX - (Lunghezza del braccio del robot / 2). Per esempio Smax = 425mm - 87,5mm  $\Rightarrow$  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://dokuwiki.nilab.at/> - **NiLAB GmbH**  
**Knowledgebase**

Permanent link:  
[https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=it:integrated\\_pick\\_and\\_place:working\\_area](https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=it:integrated_pick_and_place:working_area)

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

