

仪器设备

上一篇:
移动式三
维激光扫
描仪
下一篇:
无

首页 > 仪器设备 > 西安交大青岛研究院 > 正文



机器人柔性连接系统

发布时间: 2018-11-03

- 微纳研究中心 ▶
- 重大装备实验中心 ▶
- 中小型设备中心 ▶
- 西安交大青岛研究院 ▶



中文名称: 机器人柔性连接系统

型号规格: MOTOMAN-MS165/MOTOMAN-MA2010

负责人: 潘龙

E-mail: panlong@xjtu.sd.cn

生产厂商: 安川首钢

机器状态: 仅测试使用

对外服务: 是

联系电话: 18953226997 (预约请电话联系)

所在地点: 山东省青岛市胶州国家级经济技术开发区生态大道1号

设备预约

主要性能指标:

1.电阻点焊机器人 机器人额定负载: 165Kg; 自由度: 6轴; 工作范围: 不小于2600mm (半径); 重复定位精度: ± 0.2 mm以上; 安装姿势: 水平; 冷却方式: 风冷; 输入输出信号: 通用信号: 输入40, 输出40; 输入电源: 3相AC380V $\pm 10\%$ 50/60Hz。电阻点焊电源系统包括: 点焊钳、点焊控制器、示教器、水气点焊盘、电极电动修磨器、端子台、指令电缆、接口等。点焊钳应为伺服焊钳, 变压器频率应为工频或中频, 钳口形式为X型, 最大连续等值电流4639A, 最大短路电流16000A, 最大加压力不小于400Kgf, 电极行程不小于250mm, 钳口深度不小于400mm; 2.弧焊焊接机器人 机器人额定负载: 10Kg; 自由度: 6轴; 工作范围: 不小于2000mm (半径); 重复定位精度: ± 0.08 mm; 安装姿势: 水平; 冷却方式: 风冷; 输入输出信号: 通用信号: 输入40, 输出40; 输入电源: 3相AC380V $\pm 10\%$ 50/60Hz。焊机型号: 全数字逆变直流MIG/MAG焊机, 额定电流350A及以上; 自动MIG/MAG焊接系统应具有自动送丝、始端检出及焊缝跟踪功能; 附属部件: 带防撞传感器的焊枪把持器、焊丝盘架、相关电缆及管线仪表等

主要功能:

金属材料点焊、弧焊焊接