

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 125-7D车架机器人焊接生产线

请输入查询关键词

科技频道

搜索

125-7D车架机器人焊接生产线

关键词: **焊接 机器人 生产线 车架 工件焊接**

所属年份: 2002

成果类型: 应用技术

所处阶段:

成果体现形式:

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 中国科学院沈阳自动化研究所

成果摘要:

该生产线由6台车架弧焊机器人工作站和一台等离子切割机器人工作站组成。其设计合理, 焊接质量良好, 产品尺寸一致性好, 焊缝美观, 生产效率高, 工人劳动强度小, 为生产高档次、高质量的各种摩托车提供了基本保证, 提高了产品的市场竞争力。该生产线同国外同类工程相比, 完全达到国外机器人焊接生产线先进水平。该项目具有如下特点: (1) 生产线在整体布局、物流工位、主件分配、节拍平衡方面合理, 同时各工位的夹具设计上定位可调, 以适应新车型制造误差的调整要求; (2)各工位均配有两个外部轴与机器人协调运动, 使整条生产线具有一定柔性适应能力, 充分发挥机器人作业效率高的特性, 并解决了车架上多处相贯焊缝的焊接工艺; (3)夹具设计上采用气动、手动定位相结合, 使工人操作安全、方便, 工件定位可靠, 同时根据该车架结构复杂、工件一致性差、焊后变形大的工程难点, 采用了反变形定位, 调整焊接顺序及焊接工艺参数等措施, 较好地解决了这些实际问题; (4)在等离子切割中, 通过不断改进工艺参数及示教位置, 很好解决了薄臂、小管径的切口光顺问题。该焊接机器人生产线广泛应用于汽车、摩托车、工程机械等行业中工件焊接作业场合, 是企业获取竞争优势的必备手段。合作方式: 面议。

成果完成人:

[完整信息](#)

行业资讯

- 塔北地区高精度卫星遥感数据处理
- 综合遥感技术在公路深部地质...
- 轻型高稳定度干涉成像光谱仪
- 智能化多用途无人机对地观测技术
- 稳态大视场偏振干涉成像光谱仪
- 2001年土地利用动态遥感监测
- 新疆特克斯河恰甫其海综合利...
- 用气象卫星资料反演蒸散
- 天水陇南滑坡泥石流遥感分析
- 综合机载红外遥感测量系统及...

成果交流

推荐成果

- [容错控制系统综合可信性分析...](#) 04-23
- [基于MEMS的微型高度计和微型...](#) 04-23
- [基于MEMS的载体测控系统及其...](#) 04-23
- [微机械惯性仪表](#) 04-23
- [自适应预估控制在大型分散控...](#) 04-23
- [300MW燃煤机组非线性动态模型...](#) 04-23
- [先进控制策略在大型火电机组...](#) 04-23
- [自动检测系统化技术的研究与应用](#) 04-23
- [机械产品可靠性分析--故障模...](#) 04-23

Google提供的广告

