

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 原开拓者机器人涂胶系统改造

请输入查询关键词

科技频道

搜索

原开拓者机器人涂胶系统改造

关键词: 机器人涂胶系统 伺服控制系统

所属年份: 2006

成果类型: 应用技术

所处阶段: 成熟应用阶段

成果体现形式: 新装备

知识产权形式: 其他

项目合作方式: 其他

成果完成单位: 上海通用(沈阳)北盛汽车有限公司

成果摘要:

该项目在原有旧涂胶系统进行改造, 实现控制系统的创新。改造后控制系统采用AB公司的另一款高端的ControlLogix PLC控制器, 具有更高的网络接口能力以及运算处理能力, 可以在不断电的情况下随意更换模块, 可以提供丰富的编程指令, 改造后机械系统应用3伺服电机台用于玻璃定位, 1台用于玻璃抓取翻转。PLC通过Remote IO网络与机器人通讯, 将机器人的内部接口作为PLC的一个子站无缝的连接在一起, 获取机器人多种状态信息作为机器人的状态监控。提高了定位系统的精确性将直接影响涂胶的质量。突破了定位系统与机器人互锁通讯是改造项目的第一个难点。项目对各种方案的可行性进行仔细分析研究, 最终确定最优化的实施方案, 将新的涂胶系统在给定的空间内顺利调试完成。

成果完成人: 孔宪军;陶伟俊;谢国伟;沈正亮;徐培风;孙立军

[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

>> 信息发布