

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 台车架弧焊机器人工作站

请输入查询关键词

科技频道

搜索

台车架弧焊机器人工作站

关键词: 工作站 机器人 台车 架弧焊 变位机 行走机构 工件翻转

所属年份: 1995

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: 机械科学研究院哈尔滨焊接研究所

成果摘要:

该工作站主要用于焊接TY220、TY220E、TS220、TY160、TSY106L五种型号推土机的台车架。该产品采用两台工件翻转变位机与两维机器人行走机构, 工作站中变位机的重复定位精度 $\leq \pm 0.24^\circ$, 机器人行走机构X轴的重复定位精度 ≤ 0.054 毫米, Y轴 ≤ 0.12 毫米。该产品采用液压卡具和液压支承台的设计结构和主从式多CPU为核心的控制系统, 使工作站操作方便, 自动化程度高, 降低了工人的劳动强度, 改善了工作条件, 提高了焊接效率和质量。

成果完成人: 林尚扬;王富启;刘璇;杨书田;邓晓泉;张守范;于静伟;郑杰等

[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

版权声明 | 关于我们 | 客户服务 | 联系我们 | 加盟合作 | 友情链接 | 站内导航 | 常见问题

国家科技成果网

京ICP备07013945号