

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 双机器人系统

请输入查询关键词

科技频道

搜索

双机器人系统

关键词: [双机器人系统](#) [弧焊机器人](#) [工业机器人](#) [焊接机器人](#)

所属年份: 2001

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: 沈阳新松维尔康科技有限公司

成果摘要:

双机器人系统由两台RH16型弧焊机器人组成。RH6弧焊机器人是沈阳新松机器股份有限公司自主研制生产的, 负载6K, 重复定位精度±0.08mm。RH6具有工作范围大、运动速度快等特点, 其配用的工业机器人控制器具有九十年代中期国际先进水平。双机器人焊接系统有多种工作方式, 其一为双机器人同步焊接系统, 可完成对大工件的同步对称焊接; 其二为无夹具系统, 是由一台机器人执行对焊接工件的装夹, 另一台机器人完成对工件的焊接。现场展示的即为无夹具双机器人焊接系统。

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

>> 信息发布