

精密焊接机器人简介

可回转小型焊接套装的资料介绍



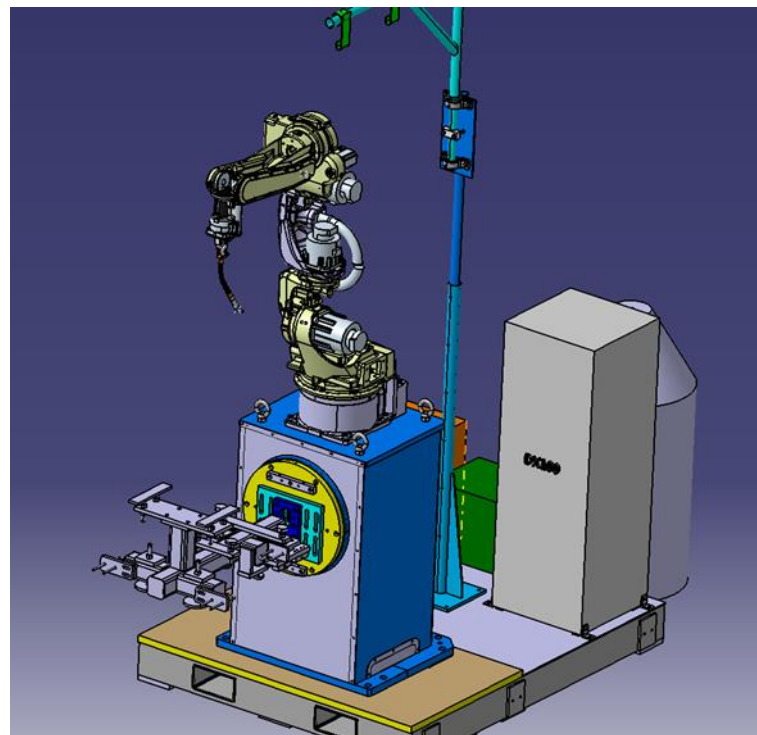
青島機器人技術有限公司
QINGDAO ROBOT TECHNOLOGY CO.,LTD.

2016/3/31

1

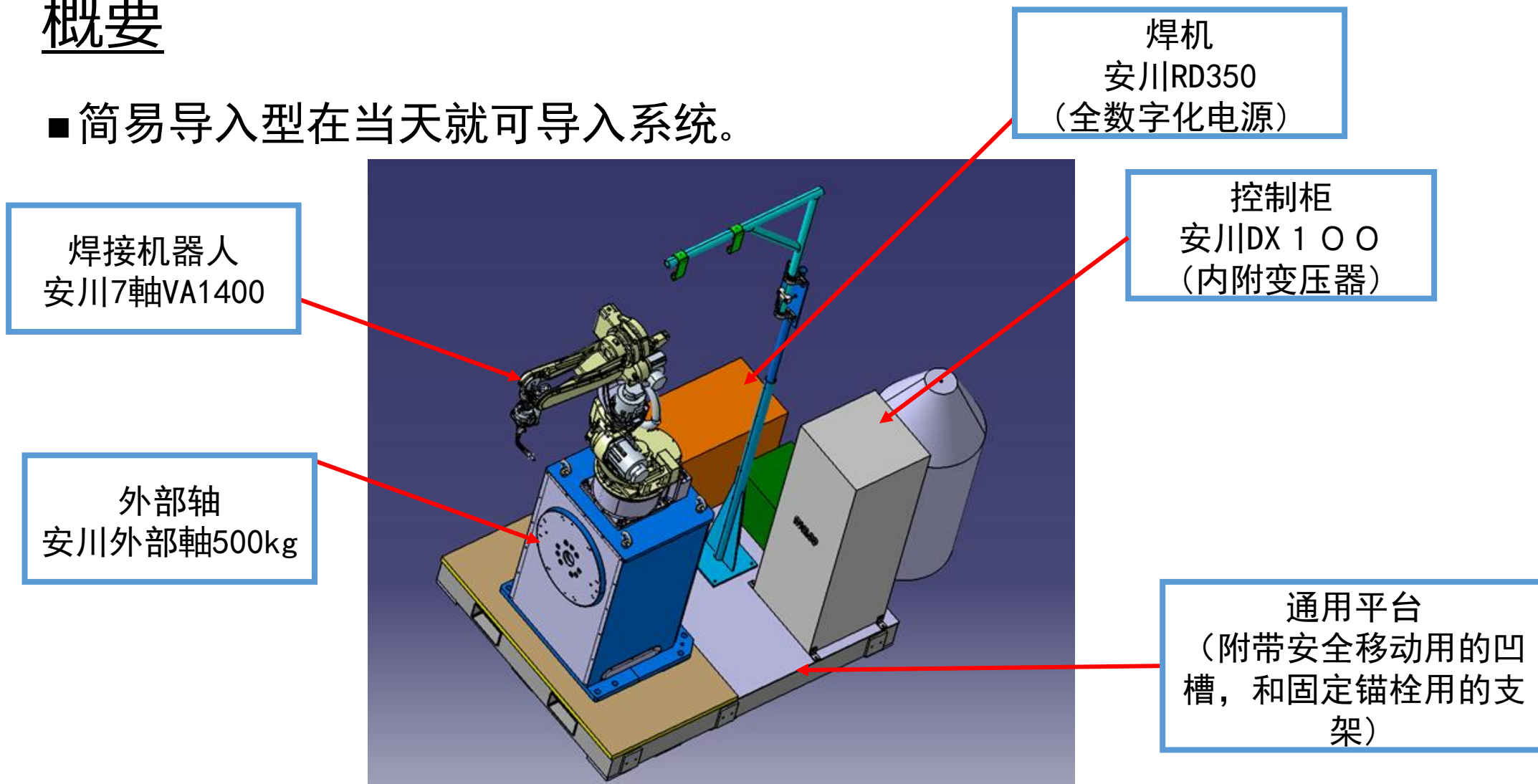
目的

■ 对于圆柱体，或者需要多面焊接，以及焊接部分错综复杂的物品，通过提供高通用性的、小型机器人的焊接套装，实现低价销售。



概要

- 简易导入型在当天就可导入系统。

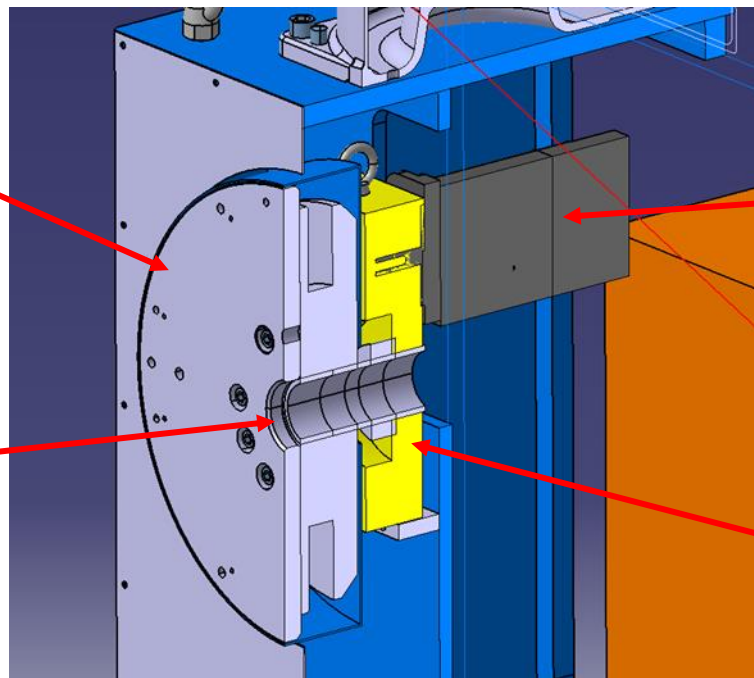


概要詳細 1

■ 通向夹具的配线，配管是便利的中空构造

从后面供电，不需要直接供电到夹具！

由于是中空构造，配线配管也可以通过。

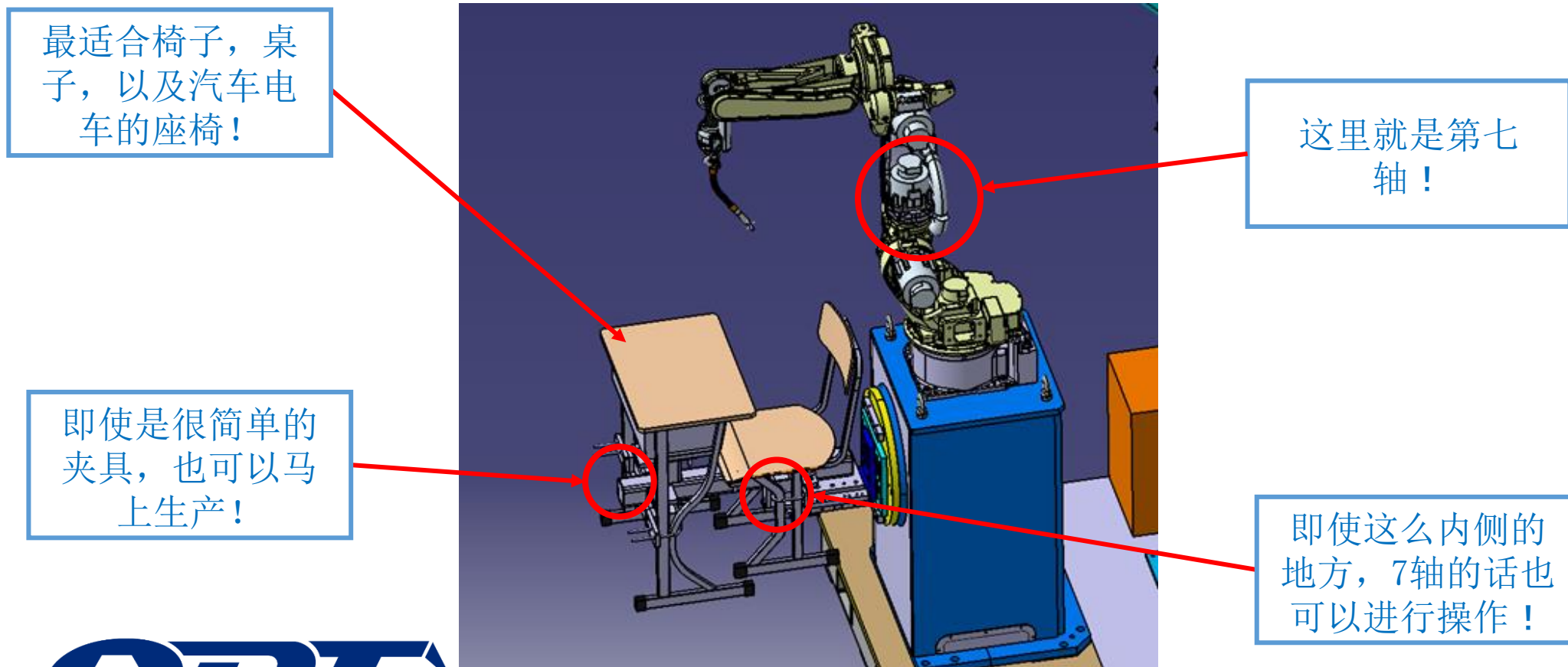


1.3Kw外部軸
(能够通过机器人进行控制！)

高剛性減速機
纳博特斯克製！

概要詳細 2

■ 非常擅长这类焊接！（即使物品内侧也可焊接！）



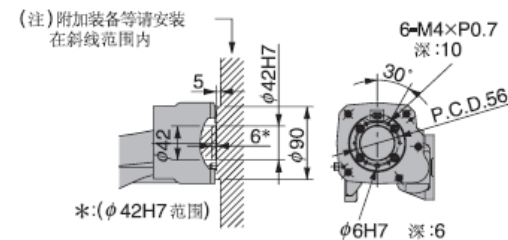
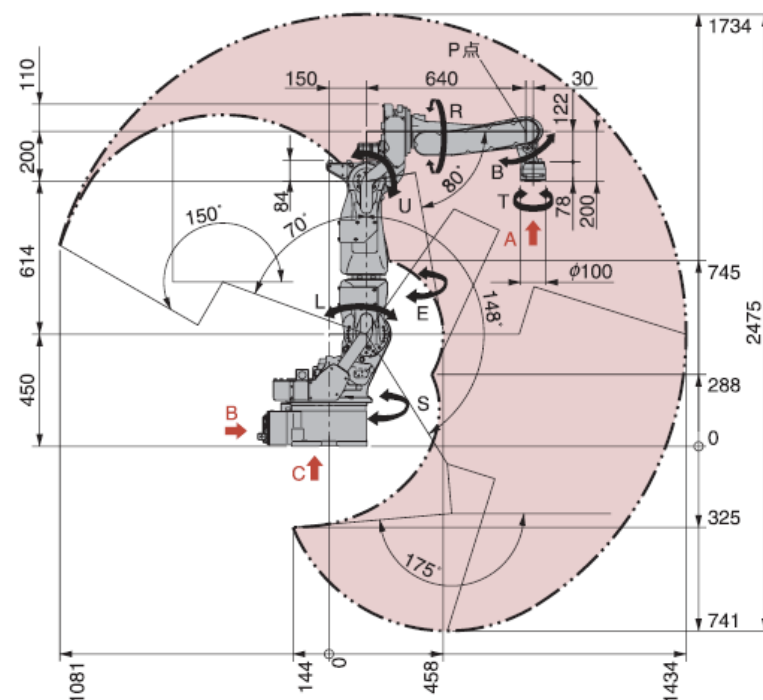
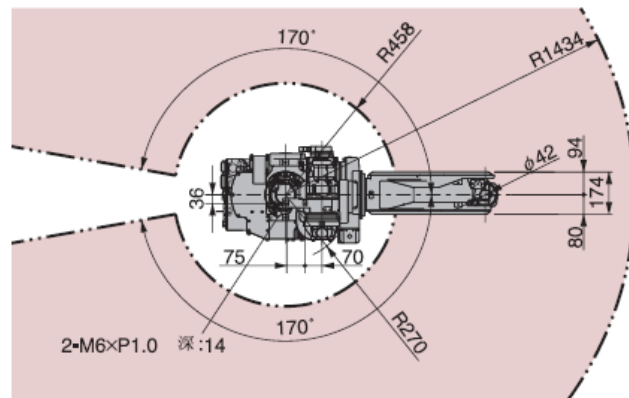
概要詳細 3

机械臂标准规格

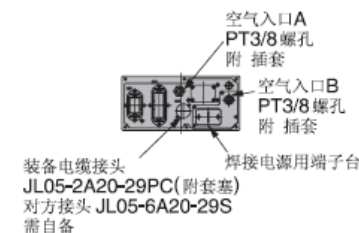
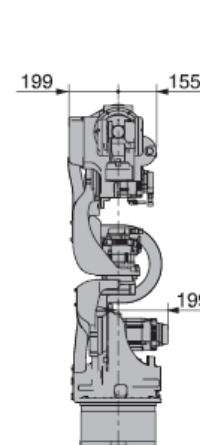
名称	MOTOMAN-VA1400	
式样	YR-VA01400-A00	
结构	垂直多关节型(7自由度)	
载荷	3 kg	
重复定位精度*1	±0.08 mm	
动作范围	S 轴 (旋转)	±170°
	L 轴 (下臂)	+148° ~ -70°
	E 轴 (肘)	±90°
	U 轴 (上臂)	+150° ~ -175°
	R 轴 (手腕旋转)	±150°
	B 轴 (手腕摆动)	+180° ~ -45°
	T 轴 (手腕回转)	±200°
最大速度	S 轴 (旋转)	3.84 rad/s, 220°/s
	L 轴 (下臂)	3.49 rad/s, 200°/s
	E 轴 (肘)	3.84 rad/s, 220°/s
	U 轴 (上臂)	3.84 rad/s, 220°/s
	R 轴 (手腕旋转)	7.16 rad/s, 410°/s
	B 轴 (手腕摆动)	7.16 rad/s, 410°/s
	T 轴 (手腕回转)	10.65 rad/s, 610°/s
容许转矩	R 轴 (手腕旋转)	8.8 N·m
	B 轴 (手腕摆动)	8.8 N·m
	T 轴 (手腕回转)	2.9 N·m
容许惯性矩 (GD ² /4)	R 轴 (手腕旋转)	0.27 kg·m ²
	B 轴 (手腕摆动)	0.27 kg·m ²
	T 轴 (手腕回转)	0.03 kg·m ²
本体重量	150 kg	
安装环境	温度	0 ~ +45°C
	湿度	20 ~ 80%RH (无结露)
	振荡	4.9 m/s ² 以下
	其他	<ul style="list-style-type: none"> 不可有引火性及腐蚀性气体, 液体 不可涉及水, 油, 粉等 不可靠近电磁气源头
电源容量*2	1.5 kVA	

*1: JIS B 8432 为基准
*2: 因用途, 动作模式而异
(注) 本表是以 SI 为单位系记载

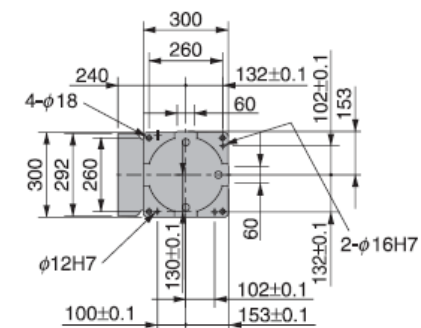
尺寸 单位: mm : P点动作范围



视图 A



视图 B



视图 C

