

机械手配合三坐标测量机自动化测量系统 型号 RBT-CMM01-Y

根据客户工件定制



操作步骤

- 六轴工业机器人更高的速度和精度, IP67标准, 三重保护
- 三坐标自动测量工件各项尺寸, 检测结果实时反馈控制系统
- 控制系统Modbus Tcp总线通讯, 高速高效率且易于扩展

- 第一步: 将工件手动放置于上料区定位块中
- 第二步: 按下复位按钮, 机器人及气缸回初始位置
- 第三步: 按下启动按钮, 系统提示工件是否正确放置, 点击确定
- 第四步: 机器人抓取工件, 放置到三坐标夹具中
- 第五步: 三坐标夹具将工件精确定位
- 第六步: 三坐标启动测量, 并输出测量结果
- 第七步: 三坐标移动到安全位置, 机器人取出工件
- 第八步: 机器人根据测量结果, 放置到OK或NG位置

技术参数

机器人	机器人臂展	720mm
	最大工作速度	4000mm/s
	最大负载	8kg
	重复定位精度	±0.02mm
	控制轴数	6
	通讯协议	以太网Modbus Tcp
	设备重量	100kg
三坐标	测量范围	500×600×400mm
	示值误差	±(2.3+L/250)μm
	探测误差	2.4μm
	最大承重	500kg
	外形尺寸	1134×1420×2350mm
	主机重量	900kg
	供气压力	0.6~0.8MPa
输入电源	220V, 50Hz	
环境要求	温度: 20°C±2°C, 相对湿度: 30%~70%	

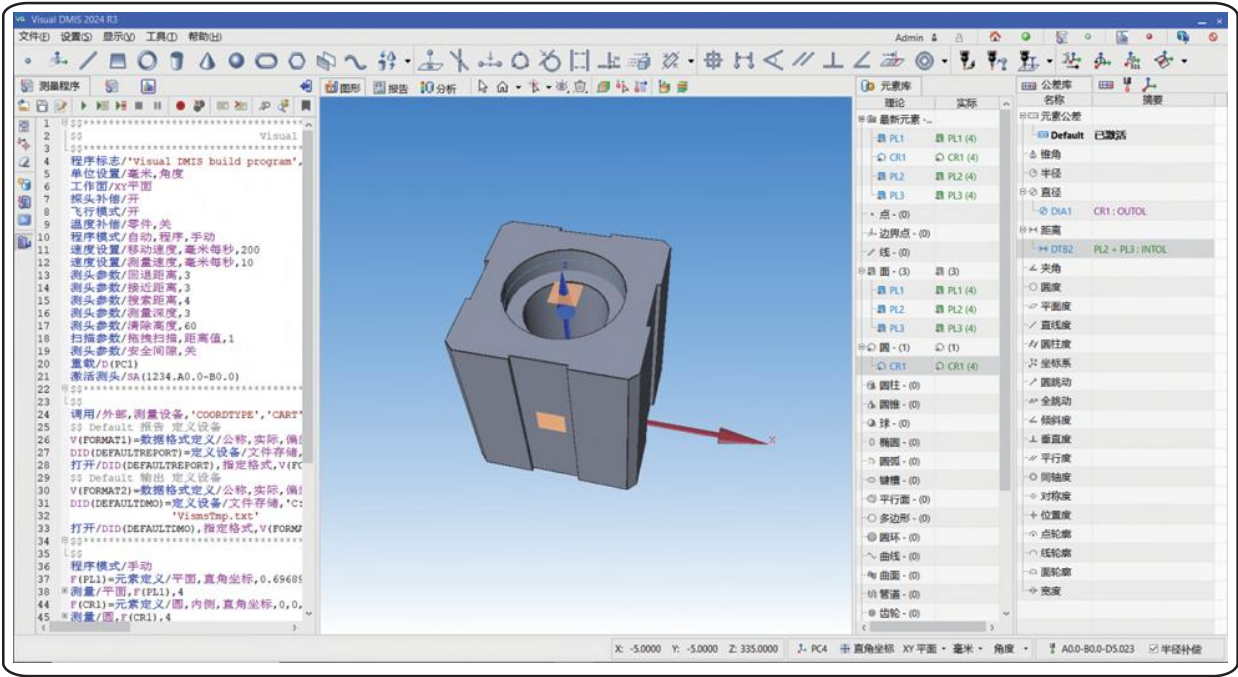
*三坐标测量机可根据工件选择不同型号

标准配置

机器人系统		机器人本体
		机器人控制柜
		编程示教器
三坐标	主机	1个
	测座	1个
	测针	1套
	控制系统	1套
	校准球	1个
	万向球座	1个
	计算机	1个
	打印机	1个
	测量软件	1套
	加密狗	1个
系统控制触摸屏	专用桌椅	1套
	自动化模块	1套
	系统控制触摸屏	1个
控制箱	1个	

三坐标测量软件Visual DMIS CNC CAD+

- 软件基于DMIS标准设计开发, 具有优异的兼容性和通用性
- 几何元素测量形状和位置公差评定
- 测量结果自动保存项目文件
- 可选配专用模块, 例如齿轮测量模块, 蜗杆测量模块, 管道测量模块, 叶片测量模块和SPC数据分析模块等



测量软件 (标配)