

机械手配合洛氏硬度计自动化检测系统 型号 RBT-HDT01C

根据客户工件定制



- 六轴工业机器人更高的速度和精度, IP67标准, 三重保护
- 一键式洛氏硬度计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

操作步骤

第一步: 将工件手动放置于上料区定位块上, 右侧靠边定位
 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, 放置到移栽工位
 第五步: 移栽工位移动在洛氏硬度计平台上
 第六步: 洛氏硬度计启动测量, 并输出测量结果
 第七步: 移栽工位移动在外侧搬运位置, 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
洛氏硬度计	测量标尺	HRA, HRB, HRC, HRD, HRF, HRG, HR15N, HR30N, HR45N, HR15T, HR30T, HR45T
	试验力精度	±1%
	显示分辨率	0.05HR
	保荷时间	0~99秒
	试件最大高度	200mm
	压头到机身距离	200mm
	X-Y平台尺寸	350×250mm
	X-Y平台行程	140×90mm
	外形尺寸	555×400×1250mm
数据输出	蓝牙打印机, RS232	
输入电源	220V, 50Hz, 3000W	
设备净重	300kg	

标准配置

机器人系统	机器人本体	1个
	机器人控制柜	1个
	编程示教器	1个
洛氏硬度计	主机	1个
	金刚石压头	1个
	Ø1.5875mm钢球压头	1个
	全景相机	1个
	X-Y自动平台	1个
	Ø58mm小平台	1个
	V形台	1个
	硬度块 HRC20-30	1个
	硬度块 HRC60-70	1个
	硬度块 HRBW80-100	1个
	硬度块 HR30N60-85	1个
	硬度块 HR30TW70-85	1个
	蓝牙打印机	1个
	电脑	1个
系统控制触摸屏	1个	
控制箱	1个	

