

# 机械手配合影像测量仪自动化测量系统 型号 RBT-ISD01C

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
- 影像仪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Tcp/IP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, 放置到影像仪夹具中
- 第五步: 影像仪夹具将工件精确定位
- 第六步: 影像仪启动测量, 并输出测量结果
- 第七步: 影像仪移动到安全位置, 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Tcp/IP
	设备重量	100kg
影像仪	测量范围	300×200×200mm
	示值误差	±(2.5+L/200)μm (L是测量长度, 单位mm)
	重复性	2μm
	最大承重	35kg
	外形尺寸	620×780×1750mm
	主机重量	350kg
	供气压力	0.6~0.8MPa
输入电源	220V, 50Hz	
环境要求	温度: 20°C±5°C, 相对湿度: 20%~80%	

\*影像仪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	
影像仪	主机	1个
	加密狗	1个
	软件	1个
	同轴光	1个
	控制器	1个
	电脑	1个
	玻璃校准片	1个
	粘土	1个
	工作桌	1个
	防尘罩	1个
自动化模块	1个	
系统控制触摸屏	1个	
控制箱	1个	

## 影像仪测量软件 (标配)

