

机械手配合轴杆影像测量仪自动化测量系统 型号 RBT-MTL01C

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
- 轴杆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Profinet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, 放置到轴杆影像仪夹具中
- 第五步: 轴杆影像仪夹具将工件精确定位
- 第六步: 轴杆影像仪启动测量, 并输出测量结果
- 第七步: 轴杆影像仪镜头移动到安全位置, 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

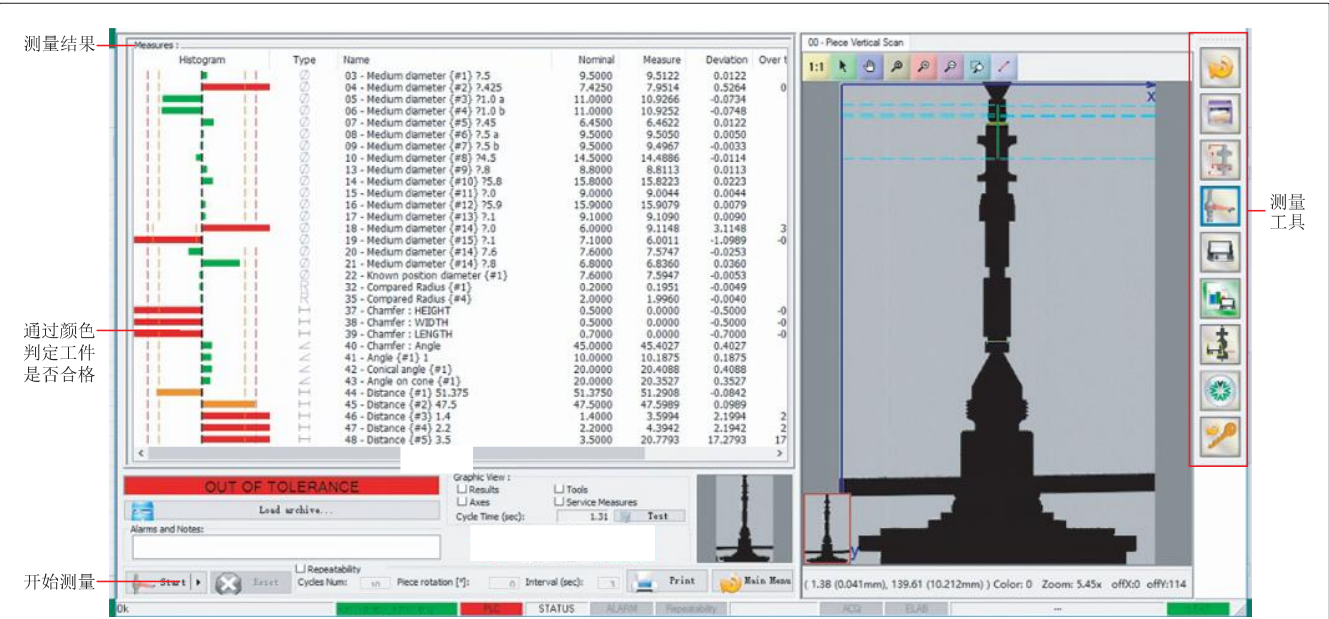
机器人	机器人臂展	720mm
	最大工作速度	4000mm/s
	最大负载	8kg
	重复定位精度	±0.02mm
	控制轴数	6
	通讯协议	以太网Profinet
	设备重量	100kg
轴杆影像仪	测量范围	长度: 300mm, 直径: Ø60mm
	测量精度	长度: $\pm(2.5+L/200)\mu\text{m}$ (L是测量长度, 单位mm), 直径: $\pm(1.5+D/200)\mu\text{m}$ (D是测量直径, 单位mm)
	重复性	长度: 2 μm , 直径: 0.4 μm
	最大工件重量	10kg
	外形尺寸	595×780×950mm
	主机净重	280kg
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: 小于50%

*轴杆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
轴杆影像仪	主机	1个
	加密狗	1个
	软件	1个
	27"显示器	1个
	电脑	1个
	顶尖套装	1套
	自动化模块	1个
系统控制触摸屏		1个
控制箱		1个

测量软件(标配)



通过软件可以测量直径、距离、角度、圆弧、倒角、锥度等基本尺寸,也可测量形位公差如跳动、圆度、平行度、垂直度、对称度、直线度、同心度、圆柱度等,另外,还可以测量外螺纹的尺寸如公称直径、中径、螺距、牙型角、螺旋角等,数据可以保存、打印和生成报告