

# 机械手配合闪测仪自动化检测系统 型号 RBT-QM01

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
- 一键式闪测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: 移栽工位移动到闪测仪检测位置
- 第六步: 闪测仪启动测量, 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	727mm
	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
闪测仪*	视野范围	100×80mm
	测量范围	98×78mm
	测量精度	±3μm
	重复精度	1μm
	测量时间	<2s
输入电源	220V, 50Hz, 3000W	
供气压力	0.5~0.6MPa	
环境要求	温度: 20°C±2°C, 相对湿度: 30%~80%	
设备重量	300kg	

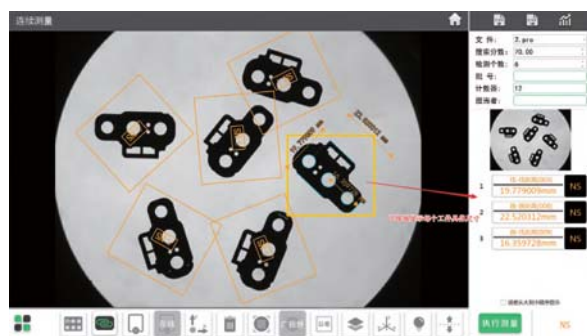
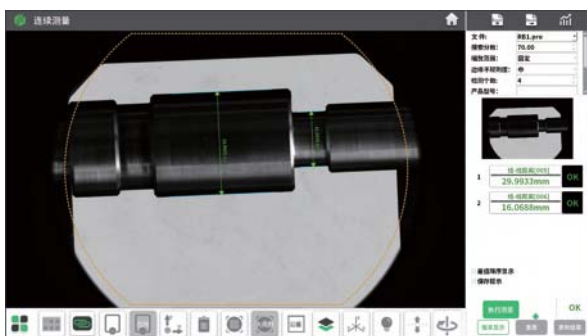
\* 闪测仪可根据工件选择不同型号

## 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
闪测仪	主机
	电脑
	软件及加密狗
系统控制触摸屏	1套
控制箱	1套

## 闪测仪测量软件

- 自动测量算子, 实现了同时测量宽度、孔、环、夹角等多种元素, 上手简单、测量快速



- 测量结果自动保存项目文件, 并自动统计OK数, NG数

