

东莞雅马哈机器人维修 YK600手机行业

| | |
|------|--------------------------------|
| 产品名称 | 东莞雅马哈机器人维修 YK600手机行业 |
| 公司名称 | 东莞市固远机器人维修有限公司 |
| 价格 | 1724.00/台 |
| 规格参数 | 品牌:YAMAHA 控制器:RC90 本体:40 |
| 公司地址 | 东莞市南城街道天安数码城C2栋305室 |
| 联系电话 | 13826983149 13592782635 |

产品详情

年来，国外机器人维修生产厂都有自己特定的配套雅马哈设备，这些雅马哈设备内已经播入相应的接口板、所以在图1a中的弧焊机器人维修系统中并没有附加接口箱。应该指出，在弧焊机器人维修工作周期中电弧时间所占的比例较大，因此在选择雅马哈电源时，一般应按率来确定电源的容量。

送丝机构可以装在机器人维修的上臂上，也可以放在机器人维修之外，前者焊到送丝机之间的软管较短，有利于保持送丝的性，而后者软管较长，当机器人维修把焊送到某些位置，使软管处于多弯曲状态，会严重影响送丝的质量。所以送丝机的安装方式一定要考虑保证送丝性的问题。

雅马哈机器人维修中弧焊机器人维修的基本功能弧焊过程比点焊过程要复杂得多，工具中心点（TCP），也就是焊丝端头的运动轨迹、焊姿态、雅马哈参数都要求控制。所以，弧焊用机器人维修除了前面所述的一般功能外，还必须具备一些适合弧焊要求的功能。

弧焊机器人维修除前面提及的在作“之”字形拐角焊或小直径圆焊缝雅马哈时，其轨迹应能贴示教的轨迹之外，还应具备不同摆动样式的功能，供编程时选用，以便作摆动焊，而且摆动在每一周期中的停顿点处，机器人维修也应自动停止向前运动，以满足工艺要求。

虽然从理论上讲，有5个轴的机器人维修就可以用于电弧焊，但是对复杂形状的焊缝，用5个轴的机器人维修会有困难。因此，除非焊缝比较简单，否则应尽量选用6轴机器人维修。此外，还应有寻位、自动寻找焊缝起点位置、电弧跟踪及自动再引弧功能等。

雅马哈机器人维修之点焊机器人维修点焊机器人维修的典型应用领域是汽车工业。一般装配每台汽车车体大约需要完成3000—4000个焊点，而其中的60%是由机器人维修完成的。在有些大批量汽车生产线上

，服役的机器人维修台数甚至高达150台。汽车工业引入机器人维修已取得了下述明显效益：改善多品种混流生产的柔性；雅马哈质量：生产率；把工人从恶劣的作业环境中解放出来。