

镇江3公斤YK系列YAMAHA四轴机器人维修

产品名称	镇江3公斤YK系列YAMAHA四轴机器人维修
公司名称	东莞市固远机器人维修有限公司
价格	1752.00/台
规格参数	品牌:雅马哈 控制器:RCX240 产地:国产
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

雅马哈机器人维修对电机伺服系统的要求机器人维修各关节（即各轴）的运动，终都归结为相应各轴的驱动电机、亦即伺服电机的转动；而对机器人维修电机伺服系统提出了很高的要求，大致可概括为以下四个方面:1.高精度。为了保证雅马哈零件的加工质量并提率，首先要保证雅马哈机器人维修的定位精度和加工精度。

因此，在机器人维修各轴位置控制中要求有高的定位精度，即在 μm 的数量级内。而在速度控制中，要求有高的调速精度、强的抗负载扰动的能力，也即要求静态和动态速降尽可能小；2.快响应。要求系统有良好的快速响应特性，即要求跟踪指令信的响应要快，位置跟踪误差（位置跟踪精度）要小；3.宽调速范围。

它是指在额定负载时电动机能提供的转速与转速之比。对于一般的机器人维修而言，要求电动机伺服系统能在0~20m/min范围内都能正常工作；4.低速大转矩。根据雅马哈机器人维修加工特点，大都是在中低速负重状态下工作（点焊机器人维修为甚），这样，既要求在低速时电动机伺服系统有大的转矩输出又要求转动稳。

为了满足上述四点要求，对电动机伺服系统的执行元件 伺服电动机也提出了相应的要求，它们是：电动机在整个转速范围内都能滑地运转，转矩波动要小，在低速时应仍有稳的速度而无爬行现象；电动机应有一定。

雅马哈机器人维修伺服单元的硬件一般由五部分构成：1.实现轴伺服电机的PID控制、或FUZZY（模糊）控制、或其它控制规律的伺服控制单片机；2.伺服控制模板，其功能是实现控制单片机输出数字量的D/A

转换与输入到单片机的模拟量的A/D。

5.伺服电机的转速、位置检测装置（转速、位置传感器）。转速、位置检测装置的功能是实时检测轴伺服电机转速和电机角位移量，并将实时检测结果反馈给电动机伺服系统，以形成电动机伺服的闭环或半闭环控制系统。即便是开环控制系统，一般也需要电动机转速和电机角位移量的实时检测参数。