

# 码垛工业机器人理实一体化实训室上下料工业机器人实训室分拣工业机器人实训室CRD6550

产品名称	码垛工业机器人理实一体化实训室上下料工业机器人实训室分拣工业机器人实训室CRD6550
公司名称	深圳市维华发展股份有限公司
价格	7444.00/台
规格参数	品牌:维华 型号:CRD-6455 产地:中国深圳
公司地址	深圳市光明新区公明街道民生路上攀新村102
联系电话	18820268255

## 产品详情

### 一、设备概述：

系统符合“四个定位”：即职业技能竞赛的定位；技能培训与鉴定的定位；教学做一体化教学改革定位；符合高技能人才培训基地的定位；该设备属于典型技能培训应用设备，以6轴机器人中心，配置了多套典型学习任务载体，以物料存储箱的形式集中存储，根据教学要求更换不同学习任务，方便快捷；任务模型的开发融入了趣味性与娱乐性，可以增加学员的学习兴趣；同时在工作站配置了装配工作台、电脑桌、学习讨论区等设施设备及典型教材、仿真软件、一体化工作页等教学配置；提供了多个教学素材，满足教师的多种教学方式的选择，为多元化教学提供了方便。

设备任务载体采用模块化设计，具备独立性、兼容性、可移植性等特点；并预留了扩展与升级的接口，根据市场需求进行不断的开发升级或者学校用户自行创新设计新的功能模块。

### 二、技术参数：

1、工作电源：单相三线220V ± 5% 50HZ

安全保护：漏电保护，过流保护，短路保护

2、额定功率： 2KW

3、环境温度：-10~50

4、相对湿度： 85%

5、外形尺寸：L2300mm×W2800mm×H1200mm

### 三、产品结构：

设备主要由六轴工业机器人及底座、实训平台、电气控制板、轨迹训练模型、工件装配模型、检测排列模型、车窗涂胶装配模型、零件码垛模型、图块搬运模型、物料存储箱、工具收纳墙、安全护栏、基础双吸盘夹具、基础绘图笔夹具、基础车窗吸盘夹具、基础抓手吸盘夹具及耗材包组成。

六轴工业机器人及底座：机器人采用实际工业应用的\*\*公司6轴控制机器人，配置规格为\*\*本体CR-800，有效负载3kg，臂展0.52米；IRC5控制器，底座采用Q235钢材焊接而成，表面发黑处理，坚固耐用。

实训平台：平台支撑板采用2mm厚钢材经过机械加工折弯成型，表面喷涂处理；台面采用520×266×15mm厚钢板加工而成，表面镀铬处理，间隔40×40mm开M5螺纹通孔，用于安装不同任务模型；并在一侧安装电气接口盒，提供一个急停按钮用于紧急情况下使用，6位按压式端子，使用于任务模型训练的输入/输出接线，方便快捷，一路气路输出口及气压调节控制，可对训练提供需要的气源。

电气控制板：操作面采用透明有机玻璃，利用操作与观察，并有350×400mm的区域用于资料与书籍摆放的人性化设计；面板右侧不锈钢板蚀刻处理，安装有断路器用于对设备电源的控制，急停按钮可应急紧急情况的发生，转换开关可对手动与自动之间切换，电源按钮可控制设备启停电路，16个钮子开关用于手动状态对机器人IO输入的控制，16个LED指示灯显示机器人运行状态；背面网孔板不锈钢把加工而成，用于安装继电器、开关电源等电器元件；整个控制板系统通过钢架结构安装在安全护栏的框架上，离

地高度1米左右，符合身体操作。

轨迹训练模型：不锈钢加工制造，通过在平面、曲面上蚀刻不同图形规则的图案（直线、圆形、三角形、五角星螺旋形等线条），以笔形绘图夹具描绘图形，训练对机器人基本的点示教，直线、曲线运动足迹的掌握；

工件装配模型：以一个固定在操作台工件为“主体工件”；机器人通过抓手或吸盘拾取“装配工件”并把“装配工件”精确装配到“主体工件”内；而后机器人通过抓手或吸盘拾取“穿销工件”并把“穿销工件”从上至下穿入“主体工件”和“装配工件”；或从侧面穿入“主体工件”和“装配工件”内；“装配工件”装配到“主体工件”采用从上而下装配，“穿销工件”装配有两种方式，可以从上至下，也可以从侧面穿入；训练对机器人精确定位及抓手吸盘夹具的学习。

检测排列模型：车窗玻璃板原始存放在存储仓内，玻璃板采用梯形设计，摆放装置采用长边插入，分为左右两个方向，检测台有光纤传感器检测玻璃板的长边；机器人通过吸盘夹具拾取玻璃板到检测台检测，根据检测判断玻璃长边选择插入方向；依次循环；

吸盘夹具依次拾取汽车车窗玻璃板；训练对机器人有不同结果选择的精确定位应用技能

车窗涂胶装配模型：涂胶机、汽车模型、车窗工件板分别固定到操作台上；机器人通过吸盘夹具拾取车窗工件板上汽车车窗；并对拾取车窗进行涂胶，完成后把车窗装配到汽车上；而后拾取第二块车窗，依次完成前窗、天窗、后窗的拾取、涂胶、装配任务；练习对机器人点的示教、机器人运动轨迹选择及与涂胶机的配合。