

喷塑烤箱 浩伟电子 烤箱

| | |
|------|--------------|
| 产品名称 | 喷塑烤箱 浩伟电子 烤箱 |
| 公司名称 | 临朐浩伟电子设备有限公司 |
| 价格 | 面议 |
| 规格参数 | |
| 公司地址 | 山东省临朐县东城工业园 |
| 联系电话 | 15805363591 |

产品详情

企业视频展播，请点击播放

视频作者：临朐浩伟电子设备有限公司

烤箱离线编程系统需要通过计算机建立系统的CAD数学模型，对系统创建的CAD模型进行编程处理，并对编程结果进行后处理。

一般来说，烤箱离线编程系统包括三个模块：机器人系统CAD建模、离线编程。

(1) CAD建模需要完成以下任务：

- 1) 加工件的建模；
- 2) 现场设备的建模；
- 3) 系统的布局规划；
- 4) 数学模型的处理。由于利用现有的CAD数据建立的机器人模型与机器人的理论参数和实际模型之间存在误差，需要对机器人模型进行零点标定、坐标系标定，并对误差进行分析和修正。

(2) 离线编程模块一般包括：烤箱和现场设备的任务分配、烤箱末端执行器的变换方程、机器人姿态变换矩阵和任务程序的编制等。在对机器人运行路径进行初步编程后，根据结果，对相应的奇异点和干涉点程序进行了适当的修正。将修改后的程序导入机器人控制器，在线控制烤箱的运动，喷涂烤箱，并进

行调试，完成操作。机器人编程语言将机器人离线编程系统定义为封装机器人的几何和动态特性，并提供通用接口。该语言具有空间推理功能，能直接操作几何信息，烤箱，能有效地实现自动规划和编程。

根据烤箱的工艺要求，对烤箱喷涂系统的结构进行了研究。通过对箱式产品结构分析，对喷涂工作面进行了顺序规划，并对喷涂系统进行了合理的设备选型。为了实现工件在输送链中的定位，设计了特殊的工装，用于喷洒作业中的喷和工件的位置和姿态。利用SolidWorks软件参数化建模功能，对箱体进行了参数化建模，建立了零件三维模型数据库。选择两个FANUCP-50IB喷涂机器人在两个位置同时喷涂工件，以便于机器人无死角喷涂。烤箱喷轨迹规划是机器人喷塑柔性生产线整个生产线设计的一部分。机器人喷洒时，由于输送链的运动，烤箱的刀具坐标系将相对于工件的原点偏移。因此，机器人末端喷的工件坐标系和刀具坐标系也应考虑这一因素。在此基础上，规划了喷涂路径。本章详细介绍了工具坐标系的建立和轨道的规划。塑料喷涂机器人坐标系的建立是为了描述机器人的运动轨迹，便于编程操作。坐标系是为确定机器人的位置和姿态而在机器人或空间上定义的位置索引系统。在烤箱离线编程时，喷塑烤箱，在工件上定义一个参考点，即工件坐标原点，喷涂烤箱价格，作为工件坐标系的原点建立工件坐标系。

以生产各种电器柜为主的柜子企业，由于规格多，总是同时生产各种规格的电器柜，每种电器柜的柜体、框门板、侧板等不同尺寸的零件，造成机器人喷涂加工不便，有必要进行制造。立式机器人喷涂柔性生产线。烤箱必须有零件识别、零件三维数字模型数据库的建立、零件在生产线上的定位和固定，以配合喷塑机器人的位置和姿态。

为了便于烤箱无死角喷涂塑料，选择两个浩伟烤箱分别对工件进行前后喷涂。

(1) 喷塑机器人柔性生产线结构设计。喷涂生产线采用环形悬挂喷涂线。零件从输送链的一端放在管线上。同时，在盒子的表面贴上射频识别标签。工件的数据由RFID阅读器读取，然后反馈给计算机。计算机可以根据工件信息识别待喷箱的类型，调用相应的轨迹程序进行喷涂操作。

(2) 烤箱的轨迹规划。基于箱体的SolidWorks参数化建模，在分析外部工件相对于刀具坐标系原点偏移的基础上，建立了机器人的工件坐标系。根据箱体类零件的结构特点，对机器人的喷涂路径进行了规划。为了解决机器人在喷涂过程中内角积粉和边缘粉不足的问题，选择了合理的喷轨迹。

喷塑烤箱-浩伟电子(在线咨询)-烤箱由临朐浩伟电子设备有限公司提供。行路致远，砥砺前行。临朐浩伟电子设备有限公司致力成为与您共赢、共生、共同前行的战略伙伴，更矢志成为行业设备具有竞争力的企业，与您一起飞跃，共同成功!