

# 厦门森义厂家生产各种自动焊接机

产品名称	厦门森义厂家生产各种自动焊接机
公司名称	厦门森义机械有限公司
价格	.00/普通
规格参数	
公司地址	中国福建厦门集美后溪新村新北路7号
联系电话	86-59213599908289 13599908289

## 产品详情

点焊机器人的结构形式 点焊机器人虽然有多种结构形式，但大体上都可以分为

3大组成部分，即机器人本体、点焊焊接系统及控制系统，如图 40 —

13所示。目前应用较广的点焊机器人，其本体形式为直角坐标简易型及全关节型。前者可具有 1 ~

3个自由度，焊件及焊点位置受到限制；后者具有 5 ~ 6 个自由度，分 dc 伺服和

ac伺服两种形式，能在可到达的工作区间内任意调整焊钳姿态，以适应多种形式结构的焊接。点焊机器人控制系统由本体控制部分及焊接控制部分组成。本体控制部分主要是实现示封瓦孤．惶占估．罟乃焙彦粹制

!惶辖粹制挑分段的时间及程序转换以外，还通过改变主电路晶闸管的导通角而实现焊接电流控制。(2)

点焊机器人焊接系统 焊接系统主要由焊接控制器、焊钳(含阻焊变压器)

及水、电、气等辅助部分组成，系统原理，1)点焊机器人焊钳 点焊机器人焊钳从用途上可分为 c 形和 x 形两种。c 形焊钳用于点焊垂直及近于垂直倾斜位置的焊缝：

x形焊钳则主要用于点焊水平及近于水平倾斜位置的焊缝。

从阻焊变压器与焊钳的结构关系上可将焊钳分为分离式、内藏式和一体式 3 种形式。a . 分离式焊钳该焊钳的特点是阻焊变压器与钳体相分离，钳体安装在机器人手臂上，而焊接变压器悬挂在机器人的上方，可在轨道上沿着机器人手腕移动的方向移动，二者之间用二次电缆相连，如图15

所示。其优点是减小了机器人的负载，运动速度高，价格便宜。1)弧焊机器人的应用范围弧焊机器人的应用范围很广，除汽车行业之外，在通用机械、金属结构等许多行业中都有应用；这是因为弧焊工艺早已在诸多行业中得到普及的缘故。弧焊机器人应是包括各种焊接附属装置在内的焊接系统，而不只是一台以规划的速度和姿态携带焊枪移动的单机。图20 为焊接系统的基本组成，图 21

为适合机器人应用的弧焊方法。2)弧焊机器人的作业性能在弧焊作业中，要求焊枪跟踪工件的焊道运动，并不断填充金属形成焊缝。因此，运动过程中速度的稳定性和轨迹精度是两项重要的指标。一般情况下，焊接速度约取5 ~ 50mm / s、轨迹精度约为 i0.2 ~ 0.5mm。由于焊枪的姿态对焊缝质量也有一定影响，因此希望在跟踪焊道的同时，焊枪姿态的可调范围尽量大。作业时，为了得到优质焊缝，往往需要在动作的示教以及焊接条件(电流、电压、速度)

的设定上花费大量的劳力和时间，所以除了上述性能方面的要求外