

理想动力工业机器人 风电hub螺栓拉伸机器人厂

产品名称	理想动力工业机器人 风电hub螺栓拉伸机器人厂
公司名称	天津理想动力科技有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	天津市宁河区新华科技城B26-4
联系电话	18622365088 18622365088

产品详情

企业视频展播，请点击播放

视频作者：天津理想动力科技有限公司

1.大型螺栓紧固机器人及位姿控制方法，其特征在于，包括:螺栓拧紧末端(1)及布置其上的两个机(2、3)、螺栓固定末端(4)置其上的两个机(5、6)两个作业机械臂(7、8)，移动机器人平台(9)。2.根据权利要求1所述的一种输电线路螺栓紧固机器人及位姿控制方法，其特征在于，风电hub螺栓拉伸机器人，所述作业机械臂(7、8)布置于移动机器人平台(9)前端的两侧，风电hub螺栓拉伸机器人价格，分别为3-DOF，4-DOF，并且3-DOF作业机械臂(7)连接螺栓固定末端(4)，4-DOF作业机械臂(8)连接螺栓拧紧末端(1)。3.根据权利要求1所述的一种输电线路螺栓紧固机器人及位姿控制方法，其特征在干，所述布苦在螺栓拧紧末端(1)上的两个微型模像机(2、3)，分别通过模像机固定板(1011)固接十螺栓拧紧末端(1)两个垂直的媒面，形成十字坐标系布局，即两个摄像机(2、3)布置于所在平面直角坐标系的X轴和Y轴，在螺栓拧紧末端(1)到达耐张线夹引流板螺栓(24)附近后，唐山风电hub螺栓拉伸机器人，共同观测螺栓拧紧末端内六角套筒(14)与引流板上螺母(23)的相对位置以辅助螺栓拧紧末端(1)精定位。

本实用新型公开了大型螺栓紧固机器人自动回转控制装置，包括旋转支撑组件、底座支撑组件、旋转驱动组件，所述旋转支撑组件包括回转支承、固定于回转支承上的旋转台面、固定于旋转台面上端面用于定位风电轮毂的定位组件，所述底座支撑组件固定在回转支承下方用于固定和支撑回转支承，所述旋转驱动组件安装在底座支撑组件上用于驱动回转支承旋转，包括伺服电机、与伺服电机连接的减速机、固定在减速机输出轴上的小齿轮，所述小齿轮与回转支承的外齿啮合。本实用新型可控制旋转台面的旋转角度，满足自动化智造所需求的，可通过集成自动化设备满足自动化生产，风电hub螺栓拉伸机器人厂，减少人工的操作，提高作业效率。

在智能化装备高速发展的浪潮中，采用数字化制造技术的企业能有效缩短其产品推向市场的速度，减少资源浪费，精简生产规划流程，进而在高产下实现产品高质量快速发展。突破大型螺栓紧固的柔性自动化作业，实现了扭矩，工艺数据可分析记录，并且实现了新能源风力发电机组制造/石油开采装备制造/装备制造/工程机械装备制造过程的大型螺栓紧固柔性自动化拧紧，解决了装备多颗螺栓人工拧紧的质量和无法保障的问题。

理想动力工业机器人-风电hub螺栓拉伸机器人厂由天津理想动力科技有限公司提供。“天津打磨机器人,天津分拣机器人,天津焊接机器人”选择天津理想动力科技有限公司，公司位于：天津市宁河区新华科技城B26-4，多年来，理想动力坚持为客户提供好的服务，联系人：黎先生。欢迎广大新老客户来电，来函，亲临指导，洽谈业务。理想动力期待成为您的长期合作伙伴！