

工业机器人编程语言 昆山威普特机器人科技 苏州工业机器人

产品名称	工业机器人编程语言 昆山威普特机器人科技 苏州工业机器人
公司名称	昆山威普特机器人科技有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	昆山市玉山镇高新区华创路18号4号
联系电话	13913224565

产品详情

一：上下料机器人特点：

可以实现对圆盘类、长轴类、不规则形状、金属板类等工件的自动上料/下料、工件翻转、工件转序等工作。

不依靠机床的控制器进行控制，机械手采用独立的控制模块，不影响机床运转。

刚性好，运行平稳，维护非常方便。

可选：独立料仓设计，料仓独立自动控制。

可选：独立流水线。

上下料机器人种类：

(1) 关节式机器人

机器人大工作范围(回转半径)：620mm-3503mm

机器人负载能力：3kg-700kg

机器人工作节拍：大于等于3秒

定位精度：±0.1mm

驱动形式：全伺服驱动

手爪驱动：气动或者电动，根据工件不同定制，自动换爪功能

编程方式：示教编程，工业机器人厂家，AS语言编程

料仓/输送线：根据工件不同定制

历史

1962年

美国AMF公司生产出“VERSTRAN”（意思是wan能搬运），苏州工业机器人，与Unimation公司生产的Unimate一样成为真正商业化的工业机器人，并出口到，掀起了全世界对机器人和机器人研究的热潮。1962年-1963年

传感器的应用提高了机器人的可操作性。人们试着在机器人上安装各种各样的传感器，工业机器人价格，包括1961年恩斯特采用的触觉传感器，托莫维奇和博尼1962年在世界上早的“灵巧手”上用到了压力传感器，而麦卡锡1963年则开始在机器人中加入视觉传感系统，并在1964年，帮助MIT推出了世界上一个带有视觉传感器，能识别并定位积木的机器人系统。

工业机器人

乔治·迪沃申请了首位机器人的在1954年（1961年授予）。制作机器人的公司是Unimation，由迪沃并成立约瑟夫F. Engelberger于1956年，并且是基于迪沃的原始。Unimation机器人也被称为可编程移机，因为一开始他们的主要用途是从一个点传递对象到另一个，不到十英尺左右分开。他们用液压执行机构，并编入关节坐标，即在一个教学阶段进行存储和回放操作中的各关节的角度。他们是jing确到一英寸的1 / 10, 000。Unimation后授quan其技术，工业机器人编程语言，川崎重工和GKN，制造Unimates分别在日本和英国。一段时间以来Unimation唯1的竞争对手是美国辛辛那提米拉克龙公司的俄亥俄州。这从根本上改变了20世纪70年代后期，几个大财团的日本开始生产类似的工业机器人。

工业机器人编程语言-昆山威普特机器人科技-苏州工业机器人由昆山威普特机器人科技有限公司提供。昆山威普特机器人科技有限公司在行业设备这一领域倾注了诸多的热忱和热情，昆山威普特一直以客户为中心、为客户创造价值的理念、以品质、服务来赢得市场，衷心希望能与社会各界合作，共创成功，共创辉煌。相关业务欢迎垂询，联系人：朱巍。