多关节机器人柔性焊接系统（非标）

产品名称	多关节机器人柔性焊接系统（非标）
公司名称	重庆创拓科技有限公司
价格	.00/个
规格参数	品牌:创拓科技 型号:CT500 产地:重庆
公司地址	重庆市南岸区南坪街道江南大道19号14-4号
联系电话	023-63115482 18302319060

产品详情

一、多关节焊接机器人 （1）工作范围：不低于 1600mm； （2）负载：不低于 6kg；
（3）位置重复精度：不低于±0.05mm；

（4）可控轴数：不低于 6轴； （5）安装位置： 地面、天花板； （6）轴3/轴2/轴1的额定附加负载不低于：10kg；

（7）机器人与控制柜之间电缆线可延长至不低于20米； （8）示教器: 8.4吋触摸液晶屏，与控制柜通讯电缆可延长至不低于 20米；

（9）防护等级：机器人防护等级不低于 IP65，腕部防护等级不低于 IP65；
（10）运行条件：不低于+5°C至+55°C；

（11）控制系统支持控制轴数量：不低于 9个； （12）控制系统防护等级：不低于IP 54；
（13）含有不低于 3个可与机器人耦合的外部轴；（14）含有电弧跟踪硬件模块；
（15）含有高级焊接软件（电弧跟踪、多层多道自动焊以及与寻位系统接口软件）。

（16）含有与机器人焊缝搜索定位系统接口软件及硬件，可实现机器人与焊缝搜索定位系统之间通讯。

二、离线编程软件 （1）支持Windows 7，Windows 8，Windows 10等主流操作系统；
（2）提供全中文和英文的应用环境，包括界面、提示工具等；（3）可以完整、准确地读取 STL、IGS、STP等通用CAD格式；（4）可扩展兼容UG、Catia、AutoCAD、

Solidworks等常用 CAD软件专用格式的读取模块；（5）搭载主流的CAM 平台，可以根据产品CAD模型实现复杂焊接、切割、打磨、抛光、铣削、雕刻等路径的生成，并支持参数化修改；（6）可以方便定义工件坐标系、工具坐标系，支持操作界面拖拽或参数化修改坐标系，支持多工具坐标系加工；（7）对于喷涂、涂胶等应用，可以模拟现实已喷涂或已涂胶区域；（8）仿真界面可以显示机器人工

作区域图像，不仅可以立体直观显示机器人工作范围，而且当机器人目标点超出工作区域时，工具会与机器人脱离；（9）可支持不低于 11轴的仿真（机器人 6轴+5个外部轴）；
（10）每次路径更新后，即使不进行仿真，也可以对整个路径可能出现的问题（如碰撞、可达性、

奇异点等）进行提前计算，通过图形的形式，以不同的颜色和区域直观地显示有问题的路径点；
（11）对于有问题路径点，可以通过优化曲线快速优化整个路径，不需要逐点调整；
（12）支持自动优化路径，无需用户调整即可自动避让奇异点、碰撞点等，得到无错路径；（13）优化曲线的优化方式包括工具姿态和加工角度的优化，机器人位姿的优化，有外部轴的工作站还可进行外部轴优化；

（14）支持对机器人点姿态与位置进行手动调整；（15）可以输出关节值的图表，来观察各个关节的运动，可以在模拟时锁定或限制某一个或几个关节运动，以得到最佳的机器人姿态、精度和刚性；
（16）可以输出PDF 格式的动态仿真文件，在未安装本软件的电脑上也可以观看；
（17）支持主流品牌，如 ABB、Fanuc、Motoman、Kuka等的弧焊包，自动生成相匹配的焊接程序；可以根据仿真和验证结果直接生成相应品牌和型号的机器人程序；支持对路径或路径中的点添加和编辑工艺参数；对于大的程序文件，支持以不同长度为单位进行分段输出；可随意替换成其它机器人并输出，无需再次编程；（18）支持市场上大多数的标准 6轴机器人如ABB、 Kuka、 Staubli、 Kawasaki、 Motoman、 Denso、Epson，Comau、Fanuc、Mitsubishi、UR 等和变体机器人（如KUKA KMC）；
（19）支持RTCP（机器人手持工件）模式加工；（20）至少含有网络版两套以上。