

# 机器人焊接系统 常州柯勒玛 西藏机器人

产品名称	机器人焊接系统 常州柯勒玛 西藏机器人
公司名称	常州柯勒玛智能装备有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	常州市天宁区青洋北路143号
联系电话	13732639060

## 产品详情

焊接机器人按结构坐标系来分

1) 直角坐标型 这类机器人的结构和控制方案与机床类似，其到达空间位置的三个运动（x、y、z）是由直线运动构成，这种形式的机器人优点是运动学模型简单，各轴线位移分辨率在操作容积内任一点上均为恒定，控制精度容易提高；缺点是机构庞大，工作空间小，操作灵活性较差。简易和专用焊接机器人常采用这种形式。2) 圆柱坐标型 这类机器人在基座水平转台上装有立柱，水平臂可沿立柱作上下运动并可在水平方向伸缩。这种结构方案的优点是末端操作可获得较高速度，缺点是末端操作器外伸离开立柱轴心愈远，其线位移分辨精度愈低。3) 球坐标型 与圆柱坐标结构相比较，这种结构形式更为灵活。但采用同一分辨率的码盘检测角位移时，伸缩关节的线位移分辨率恒定，但转动关节反映在末端操作器上的线位移分辨率则是个变量，增加了控制系统的复杂性。4) 全关节型 全关节型机器人的结构类似人的腰部和手部，其位置和姿态全部由旋转运动实现，其优点是机构紧凑，灵活性好，占地面积小，工作空间大，西藏机器人，可获得较高的末端操作器线速度；其缺点是运动学模型复杂，高精度控制难度大，空间线位移分辨率取决于机器人手臂的位姿。

焊接机器人主要包括机器人和焊接设备两部分。机器人由机器人本体和控制柜（硬件及软件）组成。而焊接装备，以弧焊及点焊为例，则由焊接电源，（包括其控制系统）、送丝机（弧焊）、焊枪（钳）等部分组成。对于智能机器人还应有传感系统，如激光或摄像传感器及其控制装置等。世界各国生产的焊接用机器人基本上都属关节机器人，机器人焊接技术，绝大部分有6个轴。其中，1、2、3轴可将末端工具送到不同的空间位置，机器人焊接系统，而4、5、6轴解决工具姿态的不同要求。

弧焊机器人多采用气体保护焊方法（MAG、MIG、TIG），通常的晶闸管式、逆变式、波形控制式、脉冲或非脉冲式等的焊接电源都可以装到机器人上作电弧焊。由于机器人控制柜采用数字控制，而焊接电源多为模拟控制，机器人焊接编程，所以需要在焊接电源与控制柜之间加一个接口。近年来，国外机器人生产厂都有自己特定的配套焊接设备，这些焊接设备内已经播入相应的接口板、所以在图1a中的弧焊机器人系统中并没有附加接口箱。应该指出，在弧焊机器人工作周期中电弧时间所占的比例较大，因此

在选择焊接电源时，一般应按持续率100，%来确定电源的容量。

机器人焊接系统-常州柯勒玛(在线咨询)-西藏机器人由常州柯勒玛智能装备有限公司提供。机器人焊接系统-常州柯勒玛(在线咨询)-西藏机器人是常州柯勒玛智能装备有限公司（[www.zhaoshang100.com](http://www.zhaoshang100.com)）今年全新升级推出的，以上图片仅供参考，请您拨打本页面或图片上的联系电话，索取联系人：陈经理。