

芮宝特机械 高位码垛机厂家 乐山高位码垛机

产品名称	芮宝特机械 高位码垛机厂家 乐山高位码垛机
公司名称	潍坊芮宝特智能装备有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	山东省安丘市新安街道西环路与锦山街交叉路口北300米路西
联系电话	15206999499

产品详情

高位码垛机 工作原理：

成品箱从单道输送线输入，在输送线上完成分箱（伺服控制）、转向（速差控制），直接送到编组站，在推杆的作用下，推送到传送板上。

通过自动控制的计数与光电感应配合，推杆把箱体推到传送板上，高位码垛机品牌，箱体排列为整齐的一层，高位码垛机厂家，随即进入码垛。

托盘提升架在开始码垛时处在位，每码一层后随即下降一层的高度。

高位码垛机储存垛板（亦称托盘）自动分送垛板至码垛工位，码垛工位前有一个等待垛板，处于等待状态成品垛输出后，跟随进入码垛工位，本机码垛速度快，乐山高位码垛机，在输出输送带上有二个成品垛存放位。

码垛机械手工作原理

运动机构，使手部完成各种转动（摆动）、移动或复合运动来实现规定的动作，改变被抓持物件的位置和姿势。运动机构的升降、伸缩、旋转等独立运动方式，称为码垛机械人的自由度。为了抓取空间中任意位置和方位的物体，需有6个自由度。自由度是机械手设计的关键参数。自由度越多，码垛机械手的灵活性越大，通用性越广，其结构也越复杂。一般专用码垛机械手有2~3个自由度。控制系统是通过码垛机械人每个自由度的电机的控制，来完成特定动作。同时接收传感器反馈的信息，形成稳定的闭环控制。控制系统的核心通常是由单片机或dsp等微控制芯片构成，通过对其编程实现所要功能。

码垛机主要由机械主体、伺服驱动系统、手臂机构、末端执行器(抓手)、末端执行器调节机构以及检测机构组成，按不同的物料包装、堆垛顺序、层数等要求进行参数设置，实现不同类型包装物料的码垛作业。按功能划分为进袋、转向、排袋、编组、抓袋码垛、托盘库、托盘输送以及相应的控制系统等机构。

(1)进袋机构。采用皮带输送机完成码垛机供袋任务。

(2)转向机构。按设定程序对包装袋作转向编排。

(3)排袋机构。采用皮带输送机将编排好的包装袋送至积袋机构。

(4)积袋机构。采用皮带输送机集中编排好的包装袋。

(5)抓袋码垛机构。采用机器人码垛机构完成码垛作业。

(6)托盘库。成叠的托盘由叉车送入，按程序逐个排放至托盘辊道输送机，有规律地向码垛工序供应空托盘，达到8层后的成垛托盘，由辊道输送机输送至成垛托盘库，由叉车取出送至仓库贮存，系统采用可编程程序控制器(PLC)控制。

芮宝特机械(图)-高位码垛机厂家-乐山高位码垛机由潍坊芮宝特智能装备有限公司提供。潍坊芮宝特智能装备有限公司(www.ruibaote.com)是从事“码垛机”的企业，公司秉承“诚信经营，用心服务”的理念，为您提供优质的产品和服务。欢迎来电咨询！联系人：王经理。