

机器人喷涂设备 德州机器人喷涂 常州柯勒玛智能4

产品名称	机器人喷涂设备 德州机器人喷涂 常州柯勒玛智能4
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

除了膜厚控制对涂装质量影响体现的质量成本外，机器人喷涂价格，涂装的主要成本中约有一半被涂料所占据。精确的膜厚控制不仅有助于涂装质量的稳定，还有利于涂料的节约。统计显示，采用同样设备喷涂时，是否精确控制膜厚其所消耗的涂料相差25%以上。目前在国内使用的机器人喷涂主要有日本岩田或三菱机器人，机器人喷涂生产线，这些设备引进较早，控制精度较差；新的涂装线普遍采用ABB、FANUC、MOTOMAN、DURR等多轴机器人，

为了追求喷涂过程更大的灵活性和更高的效率，从20世纪90年代起汽车工业开始引入喷漆机器人来代替人工喷漆，同时开始使用机器人进行内表面的自动喷漆。

与传统的机械喷漆相比，机器人喷涂设备，采用喷漆机器人有2个突出的优点：可以减少大约30%~40%的喷枪数量；提高了喷枪运动的速度。为了适应高速喷涂，德州机器人喷涂，在内表面喷涂和第2层金属漆喷涂时都要采用高速旋转喷枪。

常州柯勒玛智能装备有限公司（苏州凯勒姆机器人系统工程有限公司）专注于机器人切割系统集成，欢迎来电咨询！

待喷涂物产生位置偏差的原因主要有以下几个方面：

- 1)、滑撬与双链的护板存在较为严重的摩擦，导致滑撬与双链之间出现相对运动，偏差由此产生。此种问题的出现一方面是双链的护板发生形变下垂，另一方面则是滑撬发生变形再与盖板发生干涉卡死。双链护板阻挡滑撬的前行。
- 2)、双链本身运转不平稳，存在爬行的情况。这样也会使滑撬与双链之间存在相对运动。

3)、位置跟踪系统出现偏差。机器人本体接收到的位置信号出现误差。机器人接收工件位置信息是依靠双链驱动轮带动编码器齿轮，从而编码器发出脉冲信号传送给机器人进行位置数据的计数。当编码器出现计数偏差时必然导致机器人接收的位置数据的偏差。