

# 精密焊接机器人简介

可回转小型焊接套装的资料介绍

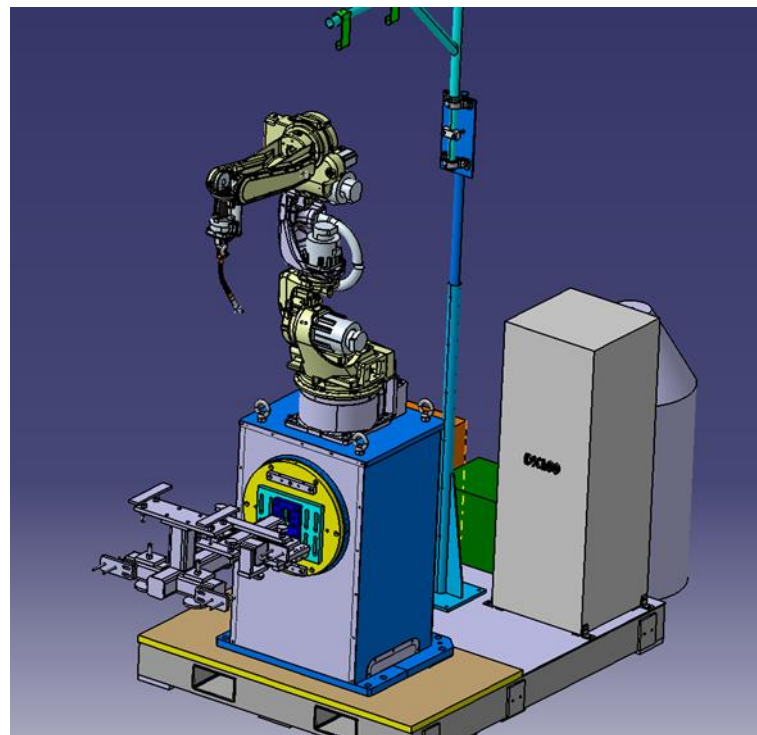


青島機器人技術有限公司  
QINGDAO ROBOT TECHNOLOGY CO.,LTD.

2016/3/31

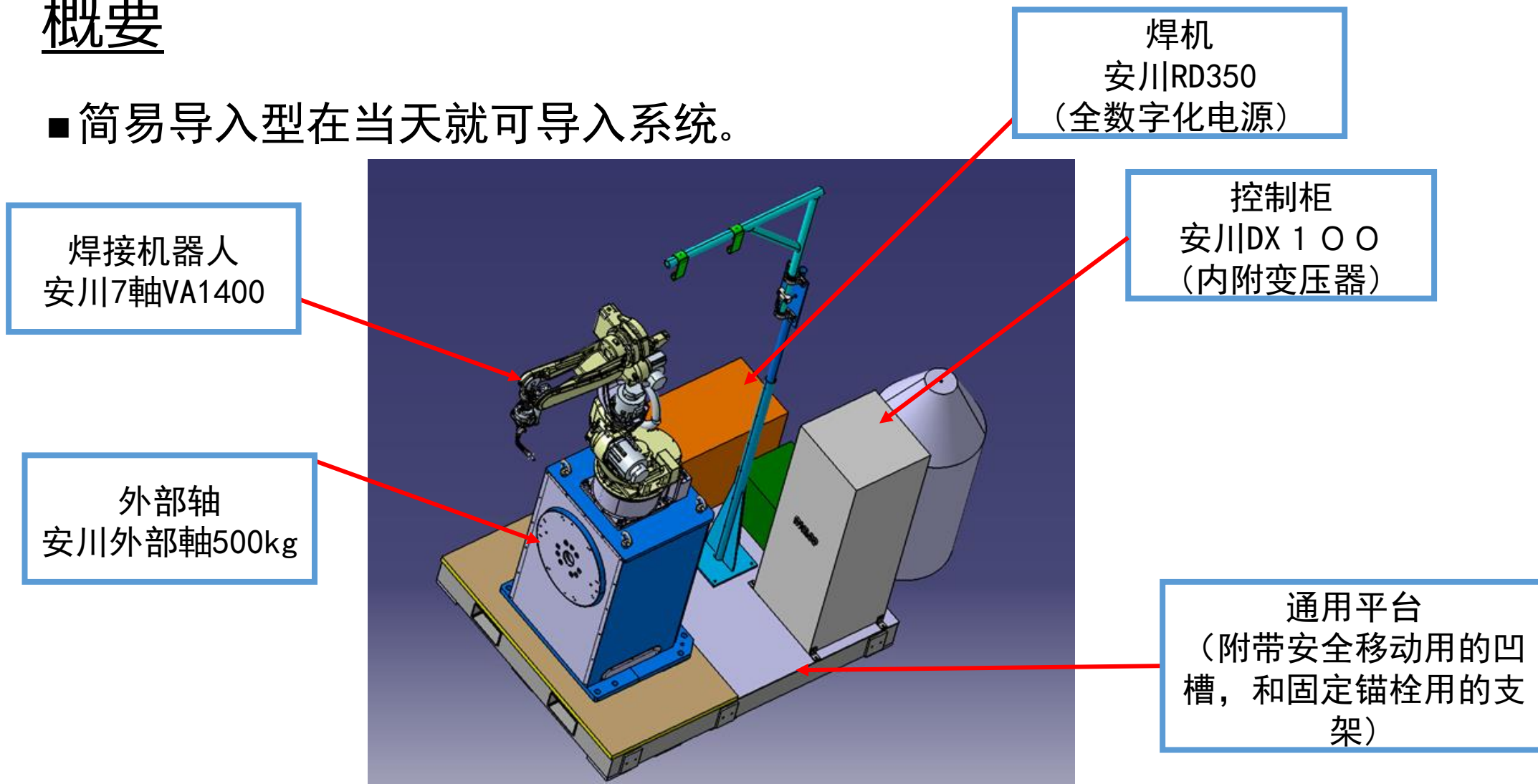
# 目的

■ 对于圆柱体，或者需要多面焊接，以及焊接部分错综复杂的物品，通过提供高通用性的、小型机器人的焊接套装，实现低价销售。



# 概要

- 简易导入型在当天就可导入系统。

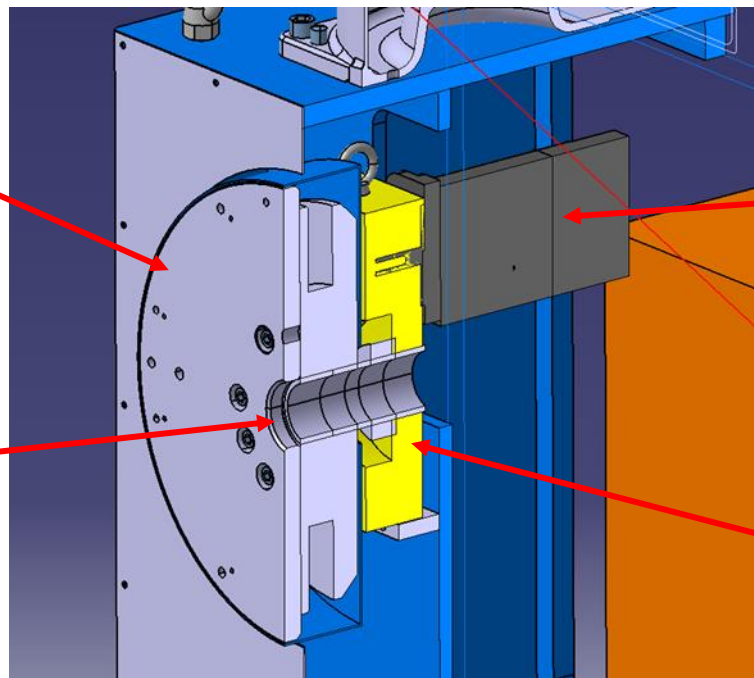


# 概要詳細 1

## ■ 通向夹具的配线，配管是便利的中空构造

从后面供电，不需要直接供电到夹具！

由于是中空构造，配线配管也可以通过。

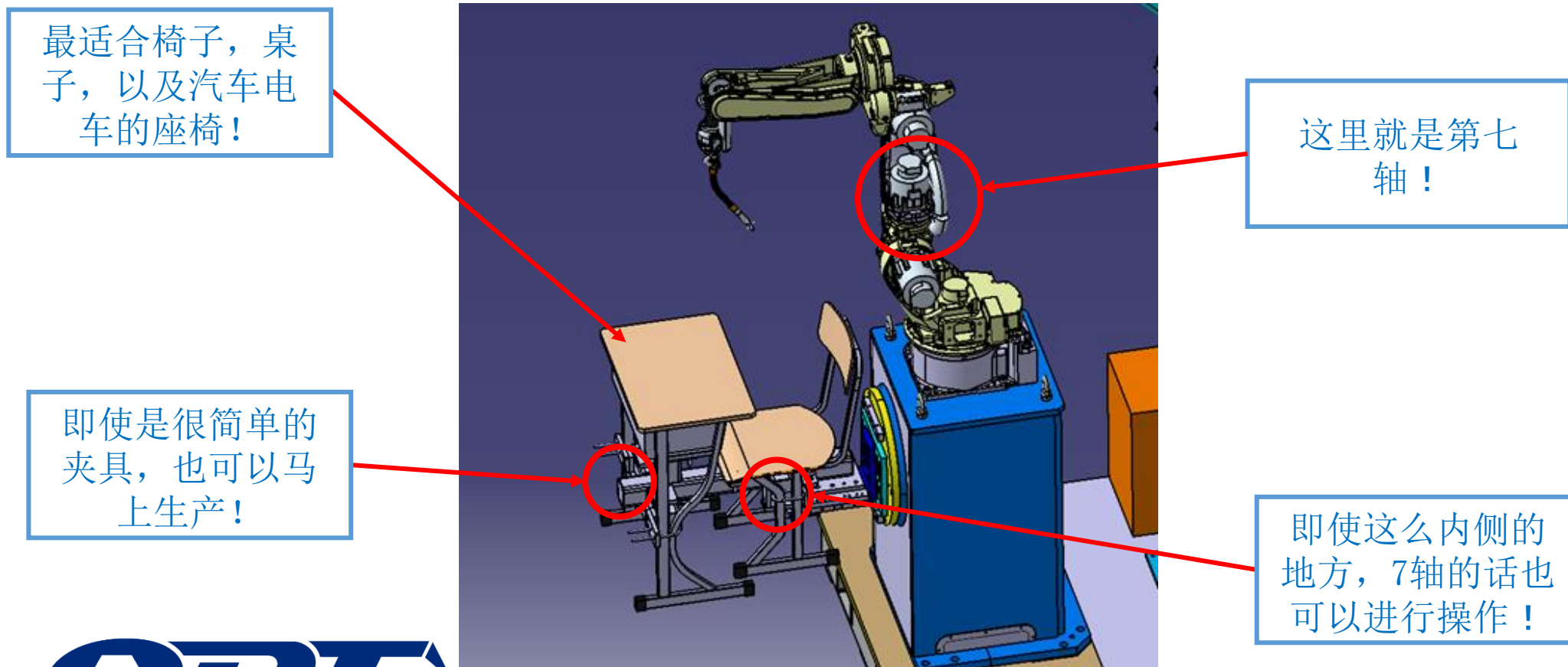


1.3Kw外部軸  
(能够通过机器人  
进行控制！)

高剛性減速機  
纳博特斯克製！

## 概要詳細 2

■ 非常擅长这类焊接！（即使物品内侧也可焊接！）



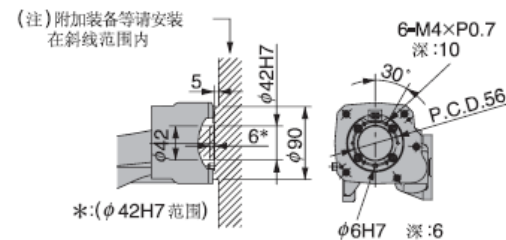
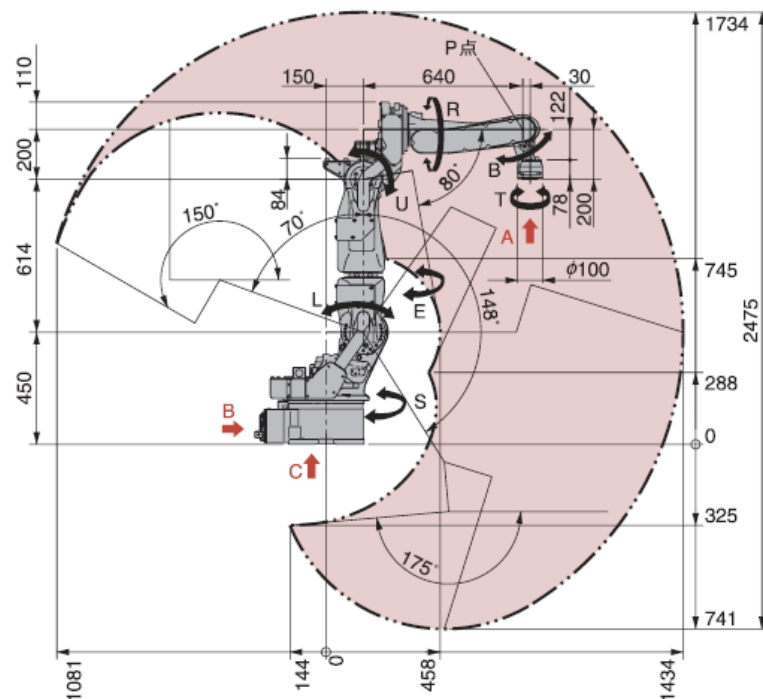
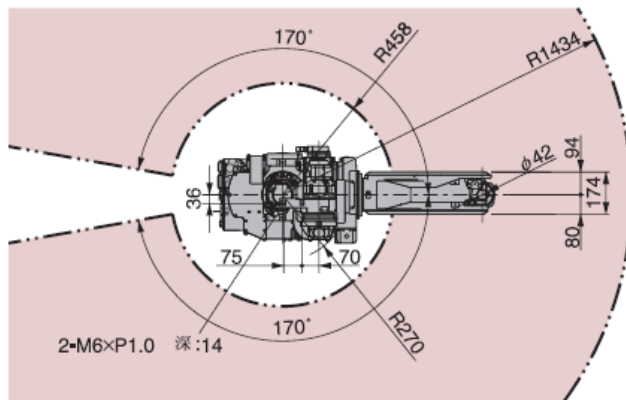
# 概要詳細 3

## 机械臂标准规格

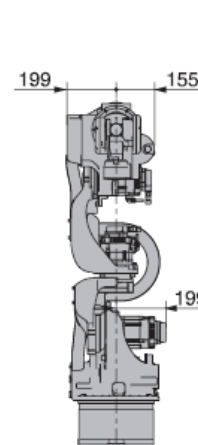
名称	MOTOMAN-VA1400	
式样	YR-VA01400-A00	
结构	垂直多关节型(7自由度)	
载荷	3 kg	
重复定位精度*1	±0.08 mm	
动作范围	S轴(旋转)	±170°
	L轴(下臂)	+148°~-70°
	E轴(肘)	±90°
	U轴(上臂)	+150°~-175°
	R轴(手腕旋转)	±150°
	B轴(手腕摆动)	+180°~-45°
	T轴(手腕回转)	±200°
最大速度	S轴(旋转)	3.84 rad/s, 220°/s
	L轴(下臂)	3.49 rad/s, 200°/s
	E轴(肘)	3.84 rad/s, 220°/s
	U轴(上臂)	3.84 rad/s, 220°/s
	R轴(手腕旋转)	7.16 rad/s, 410°/s
	B轴(手腕摆动)	7.16 rad/s, 410°/s
	T轴(手腕回转)	10.65 rad/s, 610°/s
容许转矩	R轴(手腕旋转)	8.8 N·m
	B轴(手腕摆动)	8.8 N·m
	T轴(手腕回转)	2.9 N·m
容许惯性矩 (GD <sup>2</sup> /4)	R轴(手腕旋转)	0.27 kg·m <sup>2</sup>
	B轴(手腕摆动)	0.27 kg·m <sup>2</sup>
	T轴(手腕回转)	0.03 kg·m <sup>2</sup>
本体重量	150 kg	
安装环境	温度	0~+45℃
	湿度	20~80%RH(无结露)
	振荡	4.9 m/s <sup>2</sup> 以下
	其他	<ul style="list-style-type: none"> <li>不可有引火性及腐蚀性气体, 液体</li> <li>不可涉及水, 油, 粉等</li> <li>不可靠近电磁气源头</li> </ul>
电源容量*2	1.5 kVA	

\*1: JIS B 8432为基准  
\*2: 因用途, 动作模式而异  
(注)本表是以SI为单位系记载

尺寸 单位: mm : P点动作范围

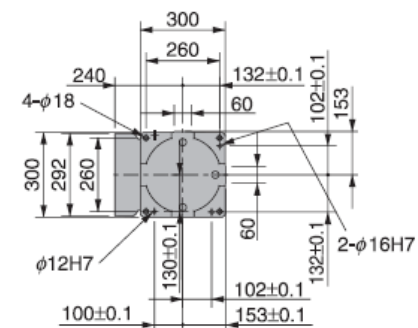


视图 A



空气入口A  
PT3/8螺孔  
附插套  
空气入口B  
PT3/8螺孔  
附插套  
装备电缆接头  
JL05-2A20-29PC(附套塞)  
对方接头JL05-6A20-29S  
需自备

视图 B



视图 C

