

德厚技高

务实创新



变位机功能及姿态说明



河南职业技术学院

HENAN POLYTECHNIC



变位机功能及姿态说明

变位机功能

变位机的功能如下图所示，案例中焊接系统配备的变位机为**倾翻式变位机**。变位机采用伺服驱动系统，通过PLC实现运动控制，可与工业机器人配合实现异步变位焊接。

改变待焊工件位置

- 可以将待焊的焊缝调整至理想位置进行施焊作业，实现单工位全方位的焊接加工应用，提高焊接机器人的应用效率，确保焊接质量

拓展焊接机器人自由度

- 变位机的应用使单台焊接机器人的作业灵活性更强

延伸焊接机器人作业空间

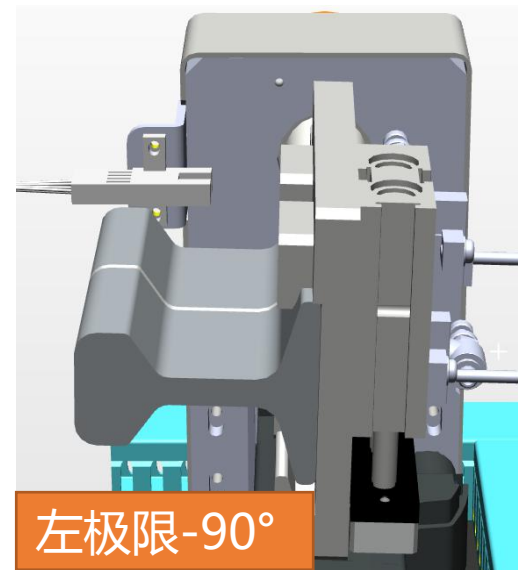
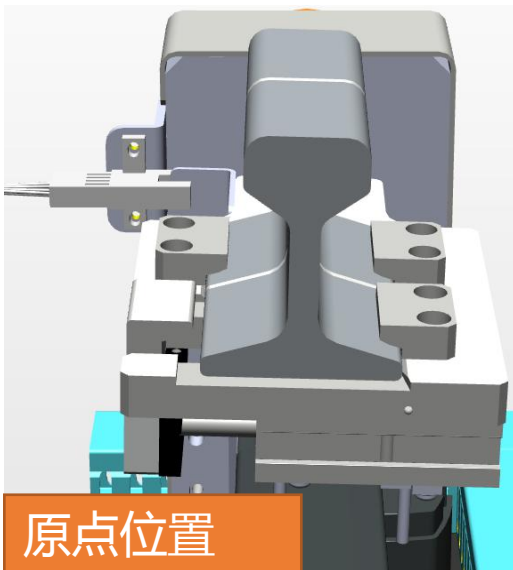
- 焊接工件的尺寸理论上不再受限于工业机器人自身的工作空间



变位机功能及姿态说明

变位机的姿态

变位机的工作初始位置（以下称为原点）相对于工作台面水平，在此基础上**左右极限为 $\pm 90^\circ$** ，具体变位机姿态如下所示。





变位机功能及姿态说明

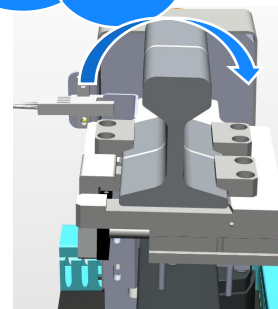
变位机的手动操作

下图所示为变位机的监控界面示意图。按下正转，变位机即可进行顺时针转动。

注意：右侧极限位置为 $+90^{\circ}$ 。



按下正传，
变位机顺时
针转动





变位机功能及姿态说明

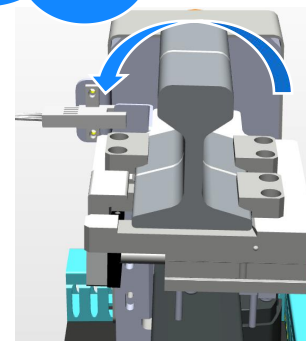
变位机的手动操作

按下反转，变位机即可进行逆时针转动。

注意：左侧极限位置为-90°。



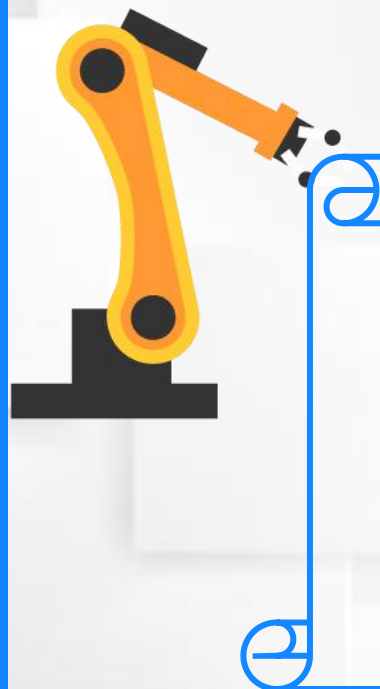
按下反传，
变位机逆时
针转动





德厚技高

务实创新



本次课程到此结束

谢谢观看



河南职业技术学院

HENAN POLYTECHNIC