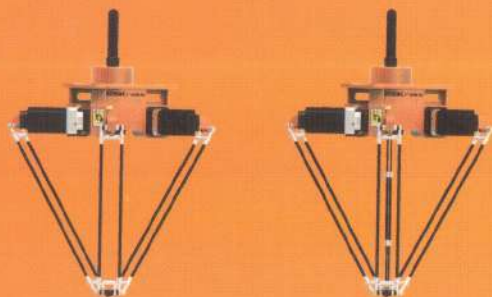


ПРОМЫШЛЕННЫЕ РОБОТЫ



О компании	02
Модельный ряд	03
Серия RB	05
Серия RH	09
Серия RMD	11
Серия C	13
SCARA Robot	14
Ключевые функциональные компоненты	15
Периферийное оборудование	20



Лидер по производству систем ЧПУ в Китае.

GSK CNC EQUIPMENT CO., LTD (GSK) основана в 1991 году и позиционируется как производитель №1 систем ЧПУ в Китае. Обладая большим опытом производства, инноваций и разработок, является одним из первых высокотехнологичных предприятий, предоставляющих решения с использованием интеллектуального оборудования полного производственного цикла.

Компания GSK осуществляет деятельность в сфере промышленного оборудования с ЧПУ, а также в области автоматического управления и литья под давлением, обеспечивая пользователей промышленными системами с ЧПУ, сервоприводами, серводвигателями, высокоточными редукторами, проектированием станков с ЧПУ, системами автоматического управления, промышленными роботами, высокоточными станками, при этом предлагая пользователям комплексные технологические решения для интеллектуального производства.

Строим предприятия будущего и создаем золотой бренд. Мы верим, что будущее индустрии принадлежит интеллектуальному производству повсюду, где используются технологии ЧПУ и искусственный интеллект, которые изменят технологии промышленного производства и образ.

Высокотехнологичные промышленные роботы

Благодаря 20-летнему опыту и разработкам в области технологий ЧПУ, GSK осуществляет производство высокотехнологичных промышленных роботов. GSK одна из немногих компаний в мире, которая имеет полный цикл производства промышленных роботов, включая контроллеры, серводвигатели и серводрайверы, высокоточные редукторы и корпусные детали. В настоящее время промышленные роботы GSK разделены на 6 серий по специализации: транспортировка, сварка, полировка, покраска, штабелирование и параллельное перемещение.

Являясь одним из предприятий, участвующих в реализации «Национального проекта по разработке интеллектуального производственного оборудования», GSK самостоятельно проводит исследования и разрабатывает высококачественные промышленные роботы с реализацией технологий высокой сложности, используя системы с ЧПУ.

В соответствии с требованиями пользователей, компания производит роботы, обладающие превосходными характеристиками, а также разрабатывает и производит технологические приспособления и логистические конвейерные линии, предназначенные для использования роботов в составе автоматических линий.





C3-1100

C4-1100



RMD120/RMD160/RMD200/RMD300

RMD110

RMD50

RMD35

RMD20

RMD08

RSP600B15

RSP600A15

Область применения: широко используется при сварке, шлифовке, полировке, загрузке/выгрузке и автоматической транспортировке в автоматических линиях.

Модель		Оси	Тип мотора	Нагрузка (кг)	Повторяе- мость (мм)	Диапазон углов осей (°)						Максимальная скорость (°/с)						Максимальный момент (Нм)			Радиус действия (мм)	Вес (кг)
						J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J4	J5	J6		
RB03A1		6	AC Сервомотор	3	±0.02	±150	+136~-51	+64~-131	±150	±120	±360	375	375	419	600	600	750	9.3	9.3	4.5	562	36
RB06-900		6	AC Сервомотор	6	±0.03	±170	+135~-100	+155~-110	±170	±120	±360	337.5	270	375	300	375	468	12	10	6	900	60
RB08A3-1490		6	AC Сервомотор	8	±0.05	±170	+120~-85	+83~-150	±180	±135	±360	200	200	200	400	356	600	14	12	7	1490	185
RB08A3-1700		6	AC Сервомотор	8	±0.05	±170	+120~-85	+83~-150	±180	±135	±360	180	180	180	400	356	600	14	12	7	1700	187
RB08A3-1840		6	AC Сервомотор	6	±0.05	±170	+120~-85	+83~-150	±180	±135	±360	160	160	160	400	356	600	14	12	7	1840	180
RB20 Series	RB15L	6	AC Сервомотор	15	±0.05	±170	+145~-100	+75~-165	±180	±133	±360	165 *	165	170	270	198	394	40	50	22	1794	295
	RB20	6	AC Сервомотор	20	±0.05	±170	+132~-95	+73~-163	±180	±133	±360	165	165	170	300	198	394	40	50	22	1595	290
	RB20A3	6	AC Сервомотор	20	±0.05	±170	+160~-80	+76~-112	±360	±133	±360	175	175	180	330	330	450	40	50	22	1700	265
RB35-1850		6	AC Сервомотор	35	±0.05	±170	+120~-85	+85~-155	±180	±140	±360	160	160	175	310	360	375	75	75	48	1850	369
RB35-2050		6	AC Сервомотор	30	±0.05	±170	+120~-85	+85~-155	±180	±140	±360	160	160	160	310	360	375	75	75	48	2050	372
RB50		6	AC Сервомотор	50	±0.05	±178	+130~-90	+75~-200	±360	±115	±360	171	171	171	215	251	365	196	196	127	1956	650
RB130		6	AC Сервомотор	130	±0.20	±175	+75~-60	+80~-185	±360	±115	±360	100	94	104	165	174	238	951	951	490	2715	1420
RB130-2790		6	AC Сервомотор	130	±0.20	±175	+75~-60	+80~-185	±360	±115	±360	100	94	104	165	174	238	951	951	490	2790	1200
RB165A1		6	AC Сервомотор	165	±0.20	±175	+75~-60	+80~-185	±360	±115	±360	100	94	104	152	160	220	951	951	490	2463	1400
RB165A1-2790		6	AC Сервомотор	165	±0.20	±175	+75~-60	+80~-185	±360	±115	±360	100	94	104	152	160	220	951	951	490	2790	1200
RB210		6	AC Сервомотор	210	±0.20	±175	+75~-60	+80~-185	±360	±115	±360	100	94	104	144	118	200	1274	1274	686	2463	1430
RB300		6	AC Сервомотор	300	±0.20	±175	+55	+116~-85	±360	±115	±360	85	95	95	120	120	180	1600	820	686	2508	1800
RB500		6	AC Сервомотор	500	±0.30	±178	+105~-60	+70~-62	±180	±115	±360	80	85	88	110	110	175	3400	3400	1700	2882	3300

Примечание: Избегайте контакта с легковоспламеняющимися, взрывоопасными и агрессивными газами и жидкостями; не разбрызгивать воду, масло и пыль; располагать на удалении от источников всечастотных помех (плазменная резка).



RB500



RB300



RB130/RB165A1/RB210

RB130-2790
RB165A1-2790

RB50



RB35



RB15L



RB20A3



RB08A3-1840



RB08A3-1700



RB08A3-1490

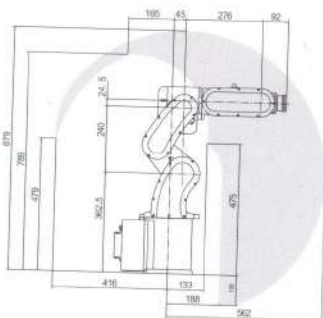


RB06-900



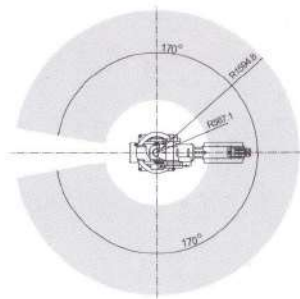
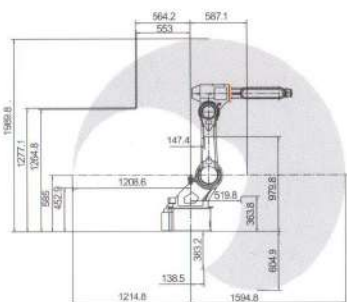
RB03A1

RB03A1
Диапазон Движения



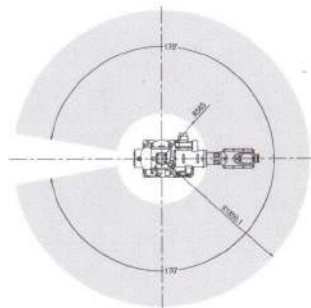
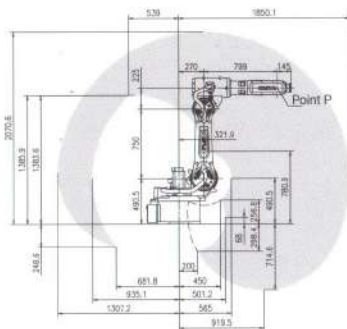
RB20

Диапазон Движения



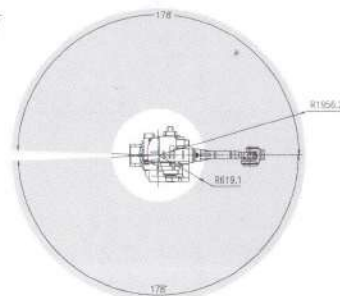
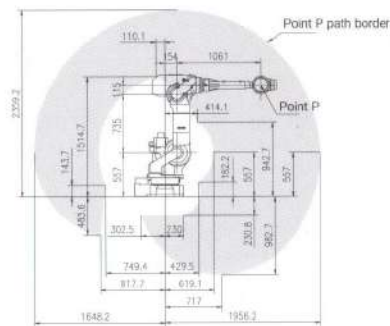
RB35-1850

Диапазон движения



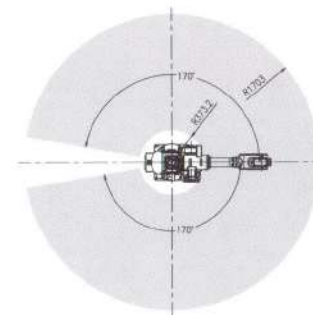
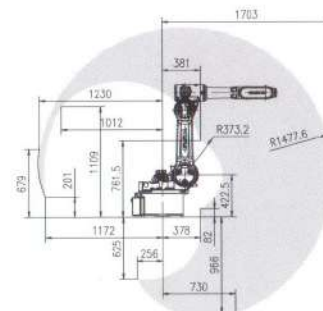
RB50

Диапазон движения



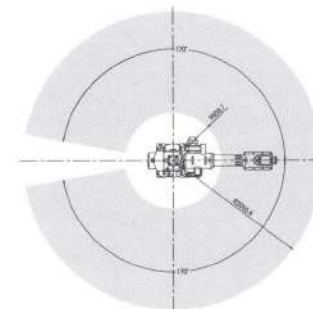
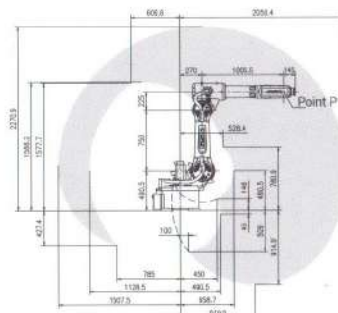
RB20A3

Диапазон движения



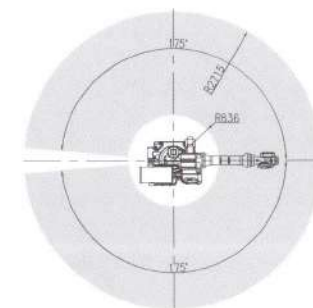
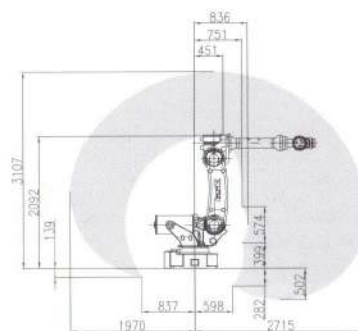
RB35-2050

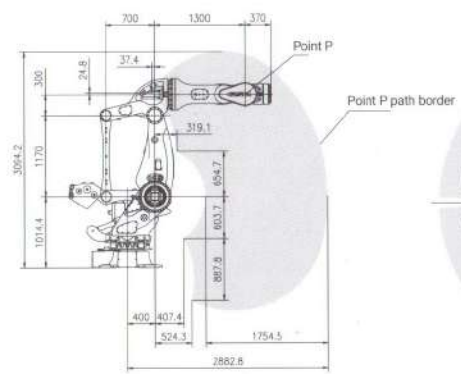
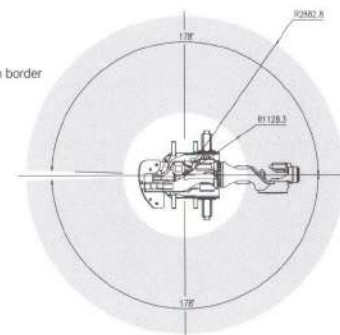
Диапазон движения



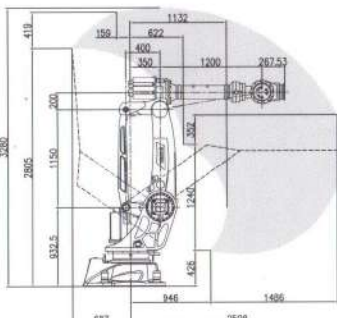
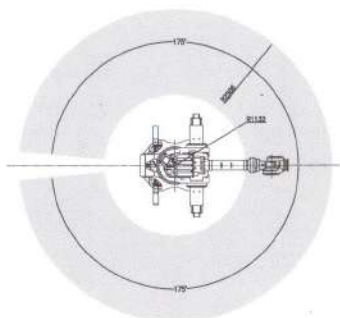
RB130

Диапазон движения





RB500
Диапазон движения



RB300
Диапазон движения

Область применения: широко используется при сварке, шлифовке, полировке, загрузке/выгрузке и автоматической транспортировке в автоматических линиях.

Модель	Оси	Тип мотора	Нагрузка кг	Повторяемость (мм)	Диапазон углов осей(°)						Максимальная скорость (°/с)						Максимальный момент (Нм)			Радиус действия (мм)	Вес (кг)
					J1	J2	J3	J4	J5	J6	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J4	J5	J6		
RH06A2-1490	6	AC Сервомотор	6	±0.05	±170	+115~-80	+80~-150	±180	±135	±360	200	200	200	305	370	630	14	12	6	1490	185
RH06A3-1490	6	AC Сервомотор	6	±0.05	±170	+120~-85	+83~-150	±180	±135	±360	200	200	200	400	356	600	14	12	7	1490	185
RH06A3-1700	6	AC Сервомотор	6	±0.05	±170	+120~-85	+83~-150	±180	±135	±360	180	180	180	400	356	600	14	12	7	1700	187
RH06A3-1850	6	AC Сервомотор	6	±0.05	±170	+145~-100	+75~-165	±180	±135	±360	165	165	170	300	356	600	40	12	7	1850	280
RH06A2-2000	6	AC Сервомотор	6	±0.05	±170	+145~-100	+75~-165	±180	±135	±360	165	165	170	300	356	600	40	12	7	2000	285
RH06A3-2076	6	AC Сервомотор	6	±0.05	±170	+145~-100	+75~-165	±180	±135	±360	165	165	170	300	356	600	40	12	7	2076	285

Примечание: Избегайте контакта с легковоспламеняющимися, взрывоопасными и агрессивными газами и жидкостями; не разбрызгивать воду, масло и пыль; располагать на удалении от источников всечастотных помех (плазменная резка).

Тесное сотрудничество

Роботы GSK имеют специальное программное обеспечение для выполнения различных сварочных решений.



RH06A3-2076



RH06A3-1490



RH06A2-1490



RH06A2-2000



Со сварочными источниками MEGMEET, GSK, EWM, LORCH, KEMPPI, ESAB, сварочный робот серии GSK может осуществлять обмен цифровыми данными через шину DeviceNet, использовать аналоговые входные/выходные линии в сочетании со сварочными источниками LINCOLN, OTC, Panasonic. Возможна интеграция источников других марок.

MEGMEET

GSK 广州数控

OTC

Panasonic

ewm

KEMPPI

LORCH

LINCOLN
ELECTRIC

ESAB

Область применения: штабелирование, выгрузка, транспортировка, штамповка, загрузка и выгрузка в упаковочной, производстве напитков, химической и пищевой промышленности.

Модель	Оси	Тип мотора	Нагрузка (кг)	Повторяемость (мм)	Диапазон углов осей (°)				Максимальная скорость (°/с)				Допустимая инерция на запястье (кгм ²)	Время цикла (г/ч)	Радиус действия (мм)	Вес (кг)
					J1	J2	J3	J4	J1	J2	J3	J4				
RMD08	4	AC Сервомотор	8	±0.08	±170	+90~-40	+68~-90	±360	251	195	195	367.5	0.25	1800 [®]	1433	180
RMD20	4	AC Сервомотор	20	±0.08	±170	+106~-45	+73~-90	±360	175	175	185	330	0.51	1780 [®]	1755	266
RMD35	4	AC Сервомотор	35	±0.08	±170	+95~-45	+75~-90	±360	160	160	175	375	1.24	1560 [®]	2100	360
RMD50	4	AC Сервомотор	50	±0.2	±178	+90~-40	+65~-78	±360	171	171	171	222	4.5	1700 [®]	2040	660
RMD110	4	AC Сервомотор	110	±0.3	±180	+85~-40	+120~-20	±360	145	130	140	420	53	2200 [®]	2404	1020
RMD120	4	AC Сервомотор	120	±0.3	±180	+100~-44	+121~-15	±360	128	126	135	300	78	1560 [®]	3150	1500
RMD160	4	AC Сервомотор	160	±0.3	±180	+100~-44	+121~-15	±360	123	123	128	300	78	1500 [®]	3150	1500
RMD200	4	AC Сервомотор	200	±0.3	±180	+100~-44	+121~-15	±360	105	107	114	242	78	1300 [®]	3150	1500
RMD300	4	AC Сервомотор	300	±0.5	±180	+100~-44	+121~-15	±360	85	90	100	190	134	1000 [®]	3150	1500

Примечание: Избегайте контакта с легковоспламеняющимися, взрывоопасными и агрессивными газами и жидкостями; не разбрызгивать воду, масло и пыль; располагать на удалении от источников всечастотных помех (плазменная резка).



RMD120/RMD160/RMD200/RMD300



RMD110



RMD50



RMD35



RMD20



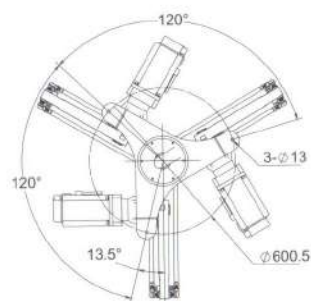
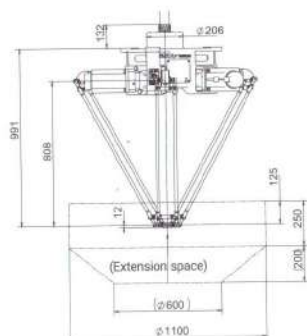
RMD08

Область применения: широко используется в электронике, легкой промышленности, пищевой промышленности, медицине и т. д., позволяет выполнять высокоскоростные операции по загрузке/выгрузке и сортировке.

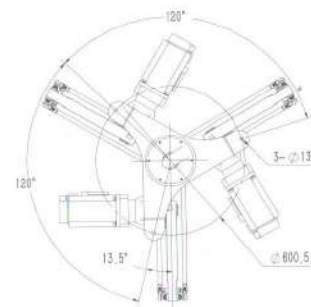
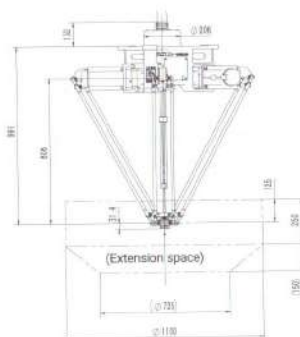
Модель	Оси	Тип мотора	Эффективная нагрузка (кг)	Макс. нагрузка (кг)	Повторяемость (мм)	Рабочая зона (мм)	Угол вращения (°/с)	Макс. ускорение (м/с ²)	Макс. скорость (с нагрузкой) (м/с)	Типовое время такта (с)		Вес (кг)
										25/305/25[mm]	30/400/30[mm]	
C3-1100	3	AC Сервомотор	1	3	±0.05	Φ1100x250	-	120	10	0.33(0.3kg)/0.38(1kg)	0.48(0.3kg)/0.50(1kg)	95
C4-1100	4	AC Сервомотор	1	3	±0.05	Φ1100x250	±180	120	10	0.33(0.1kg)/0.38(1kg)	0.48(0.1kg)/0.50(1kg)	110

Примечание: Избегайте контакта с легковоспламеняющимися, взрывоопасными и агрессивными газами и жидкостями; не разбрызгивать воду, масло и пыль; располагать на удалении от источников всечастотных помех (плазменная резка).

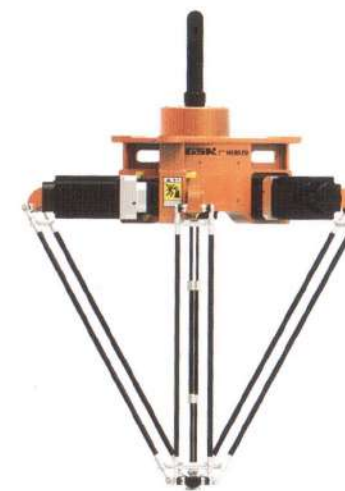
C3-1100
Диапазон движения



C4-1100
Диапазон движения



C3-1100



C4-1100

Тип	Стандарт- ный период	Номиналь- ная нагрузка (кг)	Макс. нагрузка (кг)	Спецификация оси						Макс. скорость (°/с)			Точность поворотного позиционирования (мм)			Масса робота (кг)
				Ось X		Ось Y		Ось Z	Ось R	Ось X,Y (м/с)	Ось Z (м/с)	Ось R (°/с)	Ось X,Y	Ось Z	Ось R	
				Длина руки	Угол поворота	Длина руки	Угол поворота	Длина хода	Диапазон вращения							
RSP600A(B)15	0.68	2	5	350mm	±140°	250mm	±135°	150mm	±360°	5.5	1.1	588	±0.01	±0.01	±0.01°	160/23

Примечание: * 0°- 40"

Примечание: Избегайте контакта с легковоспламеняющимися, взрывоопасными и агрессивными газами и жидкостями; не разбрызгивать воду, масло и пыль; располагать на удалении от источников всечастотных помех (плазменная резка).

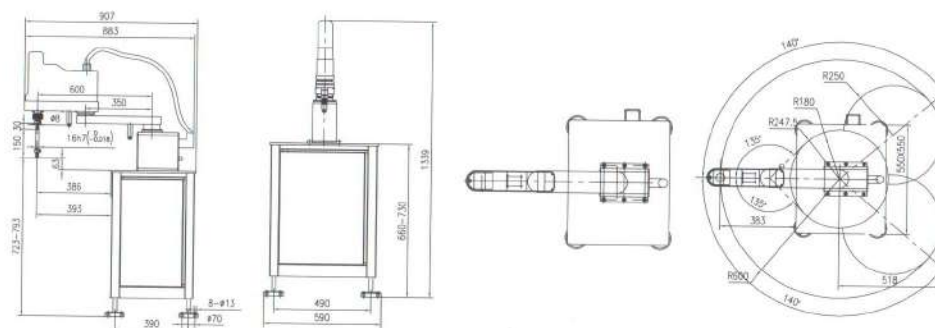


RSP600A15

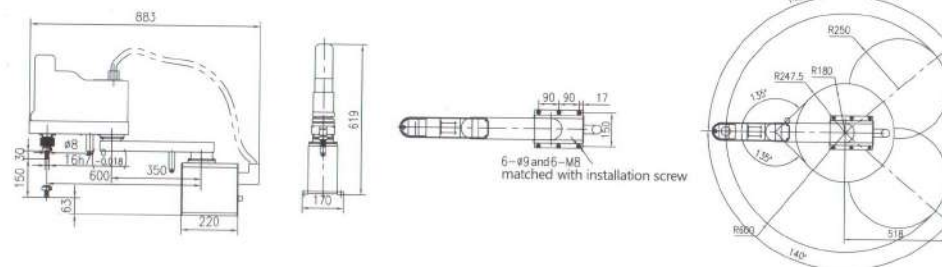


RSP600B15

RSP600A15 Диапазон движения



RSP600B15 Диапазон движения



Пульт обучения робота

Интуитивно понятный рабочий интерфейс
Доступные операции обозначены с помощью соответствующих значков

Большой цветной дисплей
высокой четкости
6,5 дюймовый цветной
ЖК-дисплей

Использование функциональных
клавиш позволяет выполнять простые
операции
Пользователи смогут вызвать необходи-
мые функции из набора функций
и установить их для каждой функцио-
нальной клавиши



Контроллер (Шкаф&Пульт обучения)



Контроллер серии RB



Контроллер серии RMD



Контроллер серии RB 03A1

Характеристики

- 1 С полностью собственной разработанной системой управления GSK-RC, робот постоянно оптимизирует разгон/торможение исходя из фактической нагрузки, насколько это возможно, чтобы сократить продолжительность рабочего периода;
- 2 SSoft PLC - функция позволяет больше гибкости в интеграции и управлении устройствами;
- 3 Встроенный контроллер: на основе аппаратной структуры ARM + DSP + FPGA. Он поддерживает до 10 осей, арифметическую скорость до 500 MIPS, высокоскоростное управление движением по локальной шине, Ethernet CAN и любой интерфейс DeviceNet, непрерывное обучение по траектории и онлайн-обучение, функции удаленного мониторинга;
- 4 Внутренняя шина робота (GSK-Link): высокая скорость управления в реальном времени, устранение противоречий между пропускной способностью и управлением в реальном времени, сочетание скорости передачи данных и управления в реальном времени, решение проблем взаимодействия передачи данных в реальном времени между различными модулями;
- 5 Dynamic Identification and Control Technology: с учетом силы тяжести, силы Кориолиса, центробежной силы и иных внешних сил, применяется технология контроля идентификации с самоадаптацией для улучшения динамических характеристик робота.

Включая: контроллер (электрический шкаф & пульт обучения), Сервомоторы SJTR, GE серия AC синхронные серводрайверы, гипоциклоидальные высокоточные редукторы.

Параметр		GSK-GRC
Система управления System	Параметр	Программирование обучением/дистанционное управление
	Driving Mode	Digital Bus AC Servo Drive
	Количество управляемых осей	6 осей (расширение до 10 осей)
	Метод управления позицией	PTP/CP
	Контроль скорости	TCP Constant Speed Control
Память	Система координат	Координаты осей/Декартова система/Пользовательская система/Координаты инструмента
	Тип памяти	Flash Memory
	Емкость памяти	256 Mб
	Содержание памяти	Точка, линия, дуга, команда условия и т. д.
Движение	Функция интерполяции	Линейная интерполяция, дуговая интерполяция
	Скорость ручного управления	5 регулируемых уровней (ограничение скорости 250 мм/с)
	Редактирование	Добавить, ввести, копировать, вырезать удалить, изменить, проверить
Вход внешнего управления	Настройка условий	Настройка условий в программе
	Общий физ-й вход/выход	Панель цифрового ввода/вывода, стандартный ввод/вывод, 32 точки, соответственно, расширение и поддержка 2 аналоговых выходов
	Связь с внешним оборудованием	USB, Ethernet Modbus TCP
	Защита	Механический датчик предотвращения соударений сварочной горелки, датчик предотвращения соударений с сервоприводом, программный предел положения, механический аппаратный предел (частичные оси), шкаф управления
	Техническое обслуживание	Регулярно проверяйте отклонения в журнале эксплуатации
	Обнаружение отклонений	Отклонения аварийных остановок, отклонения временной последовательности управления, отклонения сервопривода, отклонения диска кодирования, отклонения блока обучения, отклонения работы пользователя, отклонения точечной сварки, отклонения дуговой сварки, отклонения датчика
	Диагностика	Диагностика кнопки, диагностика сигнала, диагностика аварийного сигнала и т.д.
	Точка возврата в первоначальное положение	Поддерживается кодировка галетной батареи; отсутствует необходимость возврата в первоначальное положение при каждом запуске.
	Система охлаждения	Воздушное охлаждение
	Уровень шума	<70 дБ
	Диапазон температуры/влажности окружающего воздуха	от 0 до 40 °C (без минуса) / от 0 до 90% относительной влажности (без минуса)
	Электрическое питание	Трехфазное 220 В переменного тока 50/60 Гц (однофазное для некоторого количества моделей). Примечание: робот в стране экспортера подлежит настройке в соответствии с местным напряжением
	Заземление	Специальное заземление для робота класса D или выше

Серводвигатель SJTR

I Функции

- 1 Обладает оптимальной электромагнитной конструкцией, низким уровнем шума, надежностью и высокой эффективностью.
- 2 В нем используется высокопроизводительный редкоземельный материал с постоянным магнетизмом, обладающий отличными характеристиками на низких скоростях и способностью к большим перегрузкам (3 раза).
- 3 Используется 17-разрядный высокоскоростной и высокоточный фотоэлектрический датчик, который может обеспечить высокоточное управление в сочетании с высокопроизводительным приводным устройством.
- 4 Используется импортный высокоточный подшипник и ротор с высокоточными динамическими технологиями для обеспечения стабильности и надежности работы двигателя, низкого уровня вибрации и шума при работе в диапазоне высоких скоростей.
- 5 Двигатель может надежно работать при температуре окружающего воздуха от -15° до 40°, даже при наличии в окружающем воздухе пыли и масляного тумана.
- 6 Высокий коэффициент инерции и крутящий момент.

Характеристики

Тип	Номинал. мощность	Номинал. ток, А	Нулевой крутящий	Номинал. крутящий	Верхний крут. момент, Нм	Ном. скорость, об/мин	Макс. скорость, об/мин	Инерция вращения, кг/м ²
60SJTR-MZ003E	0.1	1.2	0.318	0.318	0.955	3000	5000	0.05×10 ⁻⁴
60SJTR-MZ005E	0.16	1.65	0.5	0.5	1.5	3000	5000	0.07×10 ⁻⁴
80SJTR-MZ006E	0.2	2.9	0.637	0.637	1.91	3000	6000	2.71×10 ⁻⁵
80SJTR-MZ010E	0.3	3.1	1.0	1.0	3.0	3000	6000	3.36×10 ⁻⁵
80SJTR-MZ013E	0.4	3.3	1.27	1.27	3.81	3000	6000	3.88×10 ⁻⁵
150SJTRG-MZ040C	0.84	5.5	4	4	12	2000	3500	1.3×10 ⁻³
150SJTRG-MZ060C	1.26	8.6	6	6	18	2000	3500	1.9×10 ⁻³
150SJTRG-MZ080C	1.68	11.2	8	8	24	2000	3500	2.9×10 ⁻³
150SJTRG-MZ100C	2.1	14.3	10	10	30	2000	3500	3.4×10 ⁻³
150SJTRG-MZ120C	2.5	14.5	12	12	33.8	2000	2800	3.9×10 ⁻³



Синхронный серводрайвер переменного тока серии GE



Синхронный сервопривод переменного тока серии GE, включая GE2000 (источник питания 220 В) и GE3000 (источник питания 380 В), использует интерфейс связи промышленной шины Ethernet, разработанный GSK, с удобной настройкой параметров сервопривода, простым интерфейсом, высокой стабильностью и широкой совместимостью. Может быть адаптивным к инкрементным датчикам положения и большой линейке 17-разрядных абсолютных датчиков положения для реализации в системах управления без обратной связи и системам управления с обратной связью, которые соответствуют роботам, станкам с ЧПУ, автоматическому и иному оборудованию.

I Функции

- 1 Используется метод передачи данных по промышленной шине Ethernet для увеличения скорости передачи данных до 100 Мбит/с.
- 2 Повышенная устойчивость к помехам, коэффициент ошибок: 10⁻¹², минимальный цикл связи: 50. Подходит для серводвигателей мощностью 0,1–12 кВт.
- 3 Серия GE в сочетании с моментным двигателем используется в качестве поворотного стола с прямым приводом, высокой точностью позиционирования и высокой скоростью движения.
- 4 Имеется возможность удобной настройки параметров сервопривода.
- 5 Изменение параметров сервомотора и мониторинга состояния сервомотора может быть выполнено в системном интерфейсе робота.
- 6 В абсолютных сервоприводах GE в сочетании с системами роботизированной шины можно реализовать функцию сохранения данных после отключения питания системы координат и приступать к работе без отладки после повторного включения питания.
- 7 Улучшенные характеристики при работе на низких скоростях, соответствие высокому моменту инерционной нагрузки и динамических характеристик отклика для удовлетворения требованиям при эксплуатации любых роботов.

Презентация и технические параметры редуктора серии GSK



GSK - BJN - 40E - 121 - B

Код компании — Гипоциклоидальный редуктор — № седла — Тип выходной оси (А - тонкая ось, В - толстая ось) — Передаточное число — Тип: Встроенная входная ось E

I Характеристики

- 1 Компактная конструкция: Осовой размер трансмиссии может быть уменьшенным и компактным из-за конструкции трансмиссии в опорном шпинделе планетарной шестерни.
- 2 Высокая несущая способность: поскольку в одинаковых условиях радиус кривизны гипоциклоида больше, чем у эпициклоида, его несущая способность превышает несущую способность эпициклоида.
- 3 Стабильный привод и длительный срок службы: использование двухступенчатой редукторной схемы делает работу планетарного редуктора с низким числом оборотов циклоидного штифта более стабильной, при этом срок службы подшипника качения значительно повышается, поскольку длительность увеличивается, а скорость движения внутреннего/наружного кольца уменьшается.
- 4 Минимальный люфт: оптимизированная конструкция обеспечивает небольшую погрешность изготовления, высокую точность движения и небольшой люфт.
- 5 Хорошая выходная жесткость: в конструкции гипоциклоидной планетарной трансмиссии используется встроенный поперечный роликовый подшипник с максимальной поддержкой с обоих концов, насколько это возможно, для придания большей выходной жесткости конструкции диска, жесткость которого превышает выходную жесткость конструкции RV циклоидальных редукторов (конструкция радиально-упорного подшипника) со значительно улучшенной ударопрочностью.
- 6 Полая конструкция: полая конструкция удобна для размещения робота, уменьшения его базового размера и защиты от воздушных потоков.



C Series

Включая: контроллер (электрический шкаф & пульт обучения), Сервомоторы SJTR, GE серия AC синхронные серводрайверы, гипоциклоидальные высокоточные редукторы.

GSK - BJN - 50C - 33.39

Код компании

Гипоциклоидальный редуктор

№ седла

Передаточное число

Тип: полный



Технические характеристики 1

Выходная скорость, об/мин	5		15		20		25		30	
Тип	Выходной крутящий момент, Нм	Входная мощность, кВт	Выходной крутящий момент, Нм	Входная мощность, кВт	Выходной крутящий момент, Нм	Входная мощность, кВт	Выходной крутящий момент, Нм	Входная мощность, кВт	Выходной крутящий момент, Нм	Входная мощность, кВт
GSK-BJW-20E	231	0.16	167	0.35	153	0.43	143	0.5	135	0.57
GSK-BJN-40E	572	0.4	412	0.86	377	1.05	353	1.23	334	1.4
GSK-BJN-50C	681	0.48	490	1.03	450	1.26	420	1.47	398	1.67

Примечание. Выходной крутящий момент оценивается при выходной скорости 15 об/мин.

Технические характеристики 2

Тип	Передаточное число	Максимальное значение выходной скорости, об/мин	Верхний сухой ход, шкала, мин	Максимально допустимый крутящий момент, Нм	Жесткость при кручении, Нм/дуга, мин	U, кг
GSK-BJW-20E	121	75	1	833	49	5.0
	105					
	71.77					
GSK-BJN-40E	121	70	1	2058	108	9.9
	105					
	73.94					
GSK-BJN-50C	52.4	50	1	2450	255	17
	33.39					

Сварочные позиционеры

Одно/двух осевой позиционер



Двухосевой сварочный позиционер
HBS150-1

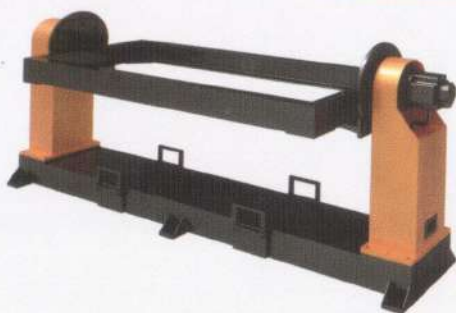


Одноосевой сварочный позиционер
HBD250-1

Модель	Вид привода	Макс. нагрузка, кг	Точность повторного позиционирования	Диапазон действия, (°)		Номинальная скорость, (°/сек)		Номинальный крут. момент		Вес (кг)
				Наклон	Вращение	Наклон	Вращение	Наклон	Вращение	
HBS150-1	AC Сервомотор	200	±0.15	±135	±370	125	124	330	144	200
HBD250-1	AC Сервомотор	300	±0.10	/	±370	/	124	/	244	105

Функции: Благодаря использованию редукторов и серводвигателей, разработанных GSK, заготовки вращаются до оптимальной позиции для выполнения различных сварочных соединений, в том числе сварки в вертикальном и перевернутом положении, что также повышает качество сварки и эффективность производства. Система управления роботом контролирует движения позиционера и автоматически управляет устройством позиционирования для отправки команд запуска сварки, автоматического управления и регулирования параметров сварки (напряжение, ток) и автоматически проверяет, произведен ли поджиг дуги. Одноосевые позиционеры также применяются для автоматической загрузки/выгрузки

Двухстоечный одноосевой позиционер



Номинальная нагрузка (кг)	Номинальный момент (Нм)	Стандарт. радиус поворота (мм)	Макс. угол поворота (°)	Номинал. угловая скорость (Об/мин)	Повторяемость (мм)	Размеры рамки (мм)
500	700	700	±360	15	±0.1	2000*800*130
1000	1000	700	±360	15	±0.1	2500*800*130
Габаритные размеры (мм)		Диаметр шпинделя (мм)	Высота центра вращения (мм)	Источник питания		Вес (кг)
2750*520*1100		φ400	900	Шкаф управления 7/8-и осевым роботом*		600
3250*550*1100		φ400	900			600

*Может быть подключен к роботу GSK

Линейные треки



Тип	Применяемый робот	Макс. скорость движения, м/с	Точность повторного позиционирования, мм	Макс. нагрузка, кг	Рабочие условия
Тип 1 (напольное базирование)	Многоосевой робот серии RB	1.5 (зависит от двигателя)	±0.05	800	Температура окружающего воздуха: 0-45 ° Влажность окружающего воздуха: 20-80% относительной влажности (без конденсации)
Тип 2 (Портальное размещение)				400	