安川机器人

1. 弧焊机器人

|  |  |
| --- | --- |
| **MOTOMAN—MA1400** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/2014910104614867.jpg  ■ 机器人本体性能参数   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 项      目 | | 规      格 | | 控制轴 | | 6轴 | | 放置方式 | | 地装、壁挂、吊装 | | 动作范围 | 最大到达距离 | 1434mm | | 最大动作速度  （运动范围） | J1轴旋转 | 220°/sec（运动范围±170°） | | J2轴旋转 | 200°/sec（运动范围-90°至+155°） | | J3轴旋转 | 220°/sec（运动范围-175°至+190°） | | J4轴手臂旋转 | 410°/sec（运动范围 ±150°） | | J5轴手臂旋转 | 410°/sec（运动范围-45°至+180°） | | J6轴手臂旋转 | 610°/sec（运动范围 ±200°） | | 工具中心最大负载 | | 3 kg | | 重复精度 | | ±0.08mm以内 | | 机器人本体重量 | | 130kg | | 安装环境 | | 周围温度：0至45℃，  湿度20%RH~90%RH（不结露） | | 操作界面 | | 中文界面 |   ■ 特点  ● 运动范围达1434mm，大于同类其他品牌机器人，能够焊接更大范围内的焊缝；  ● 采用同轴焊枪、内置焊接电缆方式，防止焊接电缆与机器人手臂干涉，使机器人更加灵活，如下左图；  ● 机器人末端姿态变化时，焊接电缆弯曲小，保障送丝平稳，保证始终具有良好的焊接质量（如下右图）；  ● 高质量的伺服电机，更高的机器人运动速度，比其他品牌同类型机器人速度高出30~40%，可以以更短的生产效率、实现更高的生产效率。  ● 机器人采用安川的扁平型交流伺服电机，结构紧凑、响应快、可靠性高、运动平滑灵活，效率高，动作范围大。  ● 机器人轻便，能够以更高加速度运行，减少机器人空载运行时间，进一步提供机器人焊接生产的效率。 |

|  |  |
| --- | --- |
| **MOTOMAN-MA1900** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/2014910111523982.jpg  ■ 机器人本体性能参数   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 项      目 | | 规      格 | | 控制轴 | | 6轴 | | 放置方式 | | 地装、壁挂、吊装 | | 动作范围 | 最大到达距离 | 1904mm | | 最大动作速度  （运动范围） | J1轴旋转 | 197°/sec（运动范围±180°） | | J2轴旋转 | 175°/sec（运动范围-1100°至+155°） | | J3轴旋转 | 185°/sec（运动范围-165°至+2200°） | | J4轴手臂旋转 | 410°/sec（运动范围 ±150°） | | J5轴手臂旋转 | 410°/sec（运动范围-45°至+180°） | | J6轴手臂旋转 | 610°/sec（运动范围 ±200°） | | 工具中心最大负载 | | 3 kg | | 重复精度 | | ±0.08mm以内 | | 机器人本体重量 | | 280kg | | 安装环境 | | 周围温度：0至45℃，  湿度20%RH~90%RH（不结露）  震动：4.9m/s2以下 | | 操作界面 | | 中文界面 |   ■ 特点  ● 发挥最大伸长度1904mm扩大适用范围。  ● 动作速度最大提高20%（与旧机种比），提高生产性。  ● 机械臂内科收纳电缆不会干扰工件，可在圆形或箱柜内部焊接及长形物的连接焊接或圆周焊接上发挥很好的效果。 |

1. 切割机器人

|  |  |
| --- | --- |
| **MOTOMAN—MH6** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/2014910111813351.jpg    ■ 机器人本体性能参数   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 机型 | | MOTOMAN—MH6 | | 控制轴 | | 6轴独立关节型 | | 驱动方式 | | AC伺服电机 | | 放置方式 | | 地装（水平）、壁挂、吊装 | | 动作范围 | 最大到达距离 | 1422mm | | 最小到达距离 | 381mm | | 前后动作范围 | 1041 mm | | 最大动作速度  （运动范围） | S轴旋转 | 220°/sec(运动范围±170°) | | L轴旋转 | 200°/sec(运动范围-90°至+155°) | | U轴旋转 | 220°/sec(运动范围-175°至+250°) | | R轴手臂旋转 | 410°/sec(运动范围 ±180°) | | B轴手臂旋转 | 410°/sec(运动范围-45°至+225°) | | T轴手臂旋转 | 610°/sec(运动范围 ±360°) | | 位置检测器 | | 电子绝对式 | | 制动 | | 全轴制动 | | 动作限位保护 | | 1、软限位保护；2机械式停止 | | 接地 | | D种接地以上的机器人专用接地方式 | | 涂装色 | | 可根据用户要求（选项） | | 工具中心最大负载 | | 6 kg | | 重复精度 | | ±0.08mm | | 机器人本体重量 | | 130kg | | 安装环境 | | 周围温度：0至45℃，  湿度20%RH~80%RH(不结露)  震动：4.9m/s2以下 | | 操作界面 | | 中文界面 |   ● 运动范围达1422mm，大于同类其他品牌机器人，机器人更大范围内的切割；  ● 高质量的伺服电机，更高的机器人运动速度，比其他品牌同类型机器人速度高出30~40%，可以以更短的生产效率、实现更高的生产效率。  ● 机器人采用安川的扁平型交流伺服电机，结构紧凑、响应快、可靠性高、运动平滑灵活，效率高，动作范围大。  ● 机器人轻便，能够以更高加速度运行，减少机器人空载运行时间，进一步提供机器人生产的效率。  ■ 机器人控制柜DX100   |  |  | | --- | --- | | 项    目 | 规    格 | | 程序容量 | 任务：200,000步，10,000程序 | | 输入输出 | 专用：23入，5出  通用：40入，40出  最大可扩展至：2048入2048出 | | 扩展槽 | PCI插槽；  2个主CPU，  1个伺服CPU  1个传感器的外部插槽 | | 接口 | 1个LAN  RS-232C | | 最多可控联动轴 | 最多可扩充60个  可实现多机器人协作 | | 安装环境 | 使用温度：0至+45℃，  存储温度：-10~60℃  湿度<90%RH(不结露) | | 操作界面 | 中文界面 | | 输入电压 | 3相AC220V ＋10% ，－15% 50~60Hz | | 功率 | 2KVA | | 安全等级 | IP23 | | 尺寸 | 425（W）×450（D）×1200（H）  可扩展3个外部轴 |   ● 大程序容量、更多的输入输出，使得机器人能够满足更复杂的、更多类型的工件切割；  ● 新的控制方法，节省能源，见下左图；快速切割控制，提高切割效率，见下右图；  ● 宽度减小，节省了控制柜安装空间；  ● 开放的数据接口，适应多种功能；  ● 可配置多种工艺文件，适应不同切割工艺；  ● 可在切割过程中实时调整切割工艺；  ● 具有多种不同摆动功能，摆动方向、幅度、停留时间等可供设置。  ■ 机器人示教盒   |  |  | | --- | --- | | 项     目 | 规        格 | | 尺寸 | 169（W）×315（H）×50（D） | | 重量 | 0.990kg | | 安全开关 | 三态安全开关 | | 电缆 | 8m | | 显示 | 640×480像素彩色LCD，触摸屏，中文界面 | | IP等级 | IP65 |   ■ 配套产品  火焰切割系统    等离子切割系统 |

———————————————————————————————————————

|  |  |
| --- | --- |
| **MOTOMAN-HP20D** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/201491011200232.jpg   ■ 机器人本体性能参数   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 机型 | | MOTOMAN—HP20D | | 控制轴 | | 6轴独立关节型 | | 驱动方式 | | AC伺服电机 | | 放置方式 | | 地装（水平）、壁挂、吊装 | | 动作范围 | 最大到达距离 | 1717mm | | 最小到达距离 | 421mm | | 前后动作范围 | 1417 mm | | 最大动作速度  （运动范围） | S轴旋转 | 197°/sec(运动范围±180°) | | L轴旋转 | 175°/sec(运动范围-110°至+155°) | | U轴旋转 | 187°/sec(运动范围-165°至+255°) | | R轴手臂旋转 | 400°/sec(运动范围 ±200°) | | B轴手臂旋转 | 400°/sec(运动范围-50°至+230°) | | T轴手臂旋转 | 600°/sec(运动范围 ±360°) | | 位置检测器 | | 电子绝对式 | | 制动 | | 全轴制动 | | 动作限位保护 | | 1、软限位保护；2机械式停止 | | 接地 | | D种接地以上的机器人专用接地方式 | | 涂装色 | | 可根据用户要求（选项） | | 工具中心最大负载 | | 20 kg | | 重复精度 | | ±0.06mm | | 机器人本体重量 | | 268kg | | 安装环境 | | 周围温度：0至45℃，  湿度20%RH~80%RH(不结露)  震动：4.9m/s2以下 | | 操作界面 | | 中文界面 |   ■ 特点  ● 运动范围达1717 mm，大于同类其他品牌机器人，能够切割更大范围内的工件；  ● 高质量的伺服电机，更高的机器人运动速度，比其他品牌同类型机器人速度高出30~40%，可以以更短的生产效率、实现更高的生产效率。  ● 机器人采用安川的扁平型交流伺服电机，结构紧凑、响应快、可靠性高、运动平滑灵活，效率高，动作范围大。  ● 机器人轻便，能够以更高加速度运行，减少机器人空载运行时间，进一步提供机器人切割生产的效率。  ■ 机器人控制柜DX100   |  |  | | --- | --- | | 项    目 | 规    格 | | 程序容量 | 任务：200,000步，10,000程序 | | 输入输出 | 专用：23入，5出  通用：40入，40出  最大可扩展至：2048入2048出 | | 扩展槽 | PCI插槽；  2个主CPU，  1个伺服CPU  1个传感器的外部插槽 | | 接口 | 1个LAN  RS-232C | | 最多可控联动轴 | 最多可扩充60个  可实现多机器人协作 | | 安装环境 | 使用温度：0至+45℃，  存储温度：-10~60℃  湿度<90%RH(不结露) | | 操作界面 | 中文界面 | | 输入电压 | 3相AC220V ＋10% ，－15% 50~60Hz | | 功率 | 2KVA | | 安全等级 | IP23 | | 尺寸 | 425（W）×450（D）×1200（H）  可扩展3个外部轴 |   ● 大程序容量、更多的输入输出，使得机器人能够满足更复杂的、更多类型的工件切割；  ● 新的控制方法，节省能源，见下左图；快速切割控制，提高切割效率，见下右图；  ● 宽度减小，节省了控制柜安装空间；  ● 开放的数据接口，适应多种功能；  ● 可配置多种工艺文件，适应不同切割工艺；  ● 可在切割过程中实时调整切割工艺；  ● 具有多种不同摆动功能，摆动方向、幅度、停留时间等可供设置。  ■ 机器人示教盒   |  |  | | --- | --- | | 项     目 | 规        格 | | 尺寸 | 169（W）×315（H）×50（D） | | 重量 | 0.990kg | | 安全开关 | 三态安全开关 | | 电缆 | 8m | | 显示 | 640×480像素彩色LCD，触摸屏，中文界面 | | IP等级 | IP65 |   ■ 配套系统  三维激光切割系统   等离子切割系统    火焰切割系统 |

1. 搬运机器人

|  |  |
| --- | --- |
| **MOTOMAN-MH50** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/2014910112338325.jpg  搬运机器人【transfer robot】是可以进行自动化搬运作业的工业机器人。  搬运作业是指用一种设备握持工件，是指从一个加工位置移到另一个加工位置。搬运机器人可安装不同的末端执行器以完成各种不同形状和状态的工件搬运工作，大大减轻了人类繁重的体力劳动。  世界上使用的搬运机器人逾10万台，被广泛应用于机床上下料、冲压机自动化生产线、自动装配流水线、码垛搬运、集装箱等的自动搬运。部分发达国家已制定出人工搬运的最大限度，超过限度的必须由搬运机器人来完成。  ■ 机器人本体标准规格   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 名            称 | | MOTOMAN-MH50 | | 式            样 | | YR-MH00050-A00 | | 构            造 | | 垂直多关节型（6自由度） | | 负            载 | | 50kg | | 重复定位精度      ＊1 | | ±0.07mm | | 动作范围 | S轴（旋    转） | －180°～＋180° | | L轴（下    臂） | －90°～＋135° | | U轴（上    臂） | －170°～＋251° | | R轴（手腕旋转） | －360°～＋360° | | B轴（手腕摆动） | －125°～＋125° | | T轴（手腕回转） | －360°～＋360° | | 最大速度 | S轴（旋    转） | 3.14 rad/s, 80°/s | | L轴（下    臂） | 3.11 rad/s, 80°/s | | U轴（上    臂） | 3.11 rad/s, 80°/s | | R轴（手腕旋转） | 4.36 rad/s, 100°/s | | B轴（手腕摆动） | 4.36 rad/s, 100°/s | | T轴（手腕回转） | 6.28 rad/s, 160°/s | | 容许力矩 | R轴（手腕旋转） | 216 N·m | | B轴（手腕摆动） | 216 N·m | | T轴（手腕回转） | 147 N·m | | 容许惯性矩（GD2/4） | R轴（手腕旋转） | 28 kg·m2 | | B轴（手腕摆动） | 28 kg·m2 | | T轴（手腕回转） | 11 kg·m2 | | 本  体  重  量 | | 550 kg | | 安装环境 | 温    度 | 0～＋45℃ | | 湿    度 | 20～80%RH（无结露） | | 振    动 | 4.9m/s2以下 | | 其    它 | ● 远离腐蚀性气体或液体，易然气体。  ● 保护环境远离水、油和粉尘。  ● 远离电气噪声源 | | 电  源  容  量＊2 | | 4.0 kVA | | ＊1：符合JIS B 8432标准。  ＊2：因用途，动作模式不同而不同。  （注）本表以SI单位记载。 | | | |

|  |  |
| --- | --- |
| **MOTOMAN-MH80** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/2014910112620159.jpg  搬运机器人【transfer robot】是可以进行自动化搬运作业的工业机器人。  搬运作业是指用一种设备握持工件，是指从一个加工位置移到另一个加工位置。搬运机器人可安装不同的末端执行器以完成各种不同形状和状态的工件搬运工作，大大减轻了人类繁重的体力劳动。  世界上使用的搬运机器人逾10万台，被广泛应用于机床上下料、冲压机自动化生产线、自动装配流水线、码垛搬运、集装箱等的自动搬运。部分发达国家已制定出人工搬运的最大限度，超过限度的必须由搬运机器人来完成。  ■ 机器人本体标准规格   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 名            称 | | MOTOMAN-MH80 | | 式            样 | | YR-MH00080-A00 | | 构            造 | | 垂直多关节型（6自由度） | | 负            载 | | 80kg | | 重复定位精度      ＊1 | | ±0.07mm | | 动作范围 | S轴（旋    转） | －180°～＋180° | | L轴（下    臂） | －90°～＋135° | | U轴（上    臂） | －170°～＋251° | | R轴（手腕旋转） | －360°～＋360° | | B轴（手腕摆动） | －125°～＋125° | | T轴（手腕回转） | －360°～＋360° | | 最大速度 | S轴（旋    转） | 2.97 rad/s, 80°/s | | L轴（下    臂） | 2.44 rad/s, 80°/s | | U轴（上    臂） | 2.79 rad/s, 80°/s | | R轴（手腕旋转） | 4.01 rad/s, 100°/s | | B轴（手腕摆动） | 4.01 rad/s, 100°/s | | T轴（手腕回转） | 6.11 rad/s, 160°/s | | 容许力矩 | R轴（手腕旋转） | 392 N·m | | B轴（手腕摆动） | 392 N·m | | T轴（手腕回转） | 196 N·m | | 容许惯性矩（GD2/4） | R轴（手腕旋转） | 28 kg·m2 | | B轴（手腕摆动） | 28 kg·m2 | | T轴（手腕回转） | 11 kg·m2 | | 本  体  重  量 | | 555 kg | | 安装环境 | 温    度 | 0～＋45℃ | | 湿    度 | 20～80%RH（无结露） | | 振    动 | 4.9m/s2以下 | | 其    它 | ● 远离腐蚀性气体或液体，易然气体。  ● 保护环境远离水、油和粉尘。  ● 远离电气噪声源 | | 电  源  容  量＊2 | | 4.5 kVA | | ＊1：符合JIS B 8432标准。  ＊2：因用途，动作模式不同而不同。  （注）本表以SI单位记载。 | | | |

1. 码垛机器人

|  |  |
| --- | --- |
| **MOTOMAN-MPL80** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/201491011389327.jpg |

|  |  |
| --- | --- |
| **MOTOMAN-MPL100** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/2014910113916187.jpg |