

Roboty przemysłowe typu IRb i IRp - charakterystyka techniczna i zasady projektowania zastosowań

Wydawn. Naukowo-Techniczne - IRB 2600ID

A także...

- Ciągłe doskonalenie jakości wymaga zaawansowanych technologicznie robotów
- Roboty przejmując niebezpieczne, żmudne i trudne zadania (które nie są możliwe lub nie są bezpieczne dla ludzi do wykonania)
- Stale silne zapotrzebowanie ze strony branży samochodowej
- Zwiększające się zapotrzebowanie przemysłu elektrycznego i elektronicznego

Description: -

-
Robots, Industrial.Roboty przemysłowe typu IRb i IRp - charakterystyka techniczna i zasady projektowania zastosowań

-
Political theory and political philosophy

4
Robotyka ;Roboty przemysłowe typu IRb i IRp - charakterystyka techniczna i zasady projektowania zastosowań

Notes: Includes bibliographical references.

This edition was published in 1990



Filesize: 46.71 MB

Tags: #IRB #2600

IRB 4600

Stanford Arm dzięki możliwości wykonywania dowolnych ruchów w przestrzeni roboczej, rozszerzył potencjalne zastosowanie ówczesnych robotów o prace bardziej wyrafinowane, takie jak zadania montażowe lub spawanie.

Roboty przemysłowe

Do pełnej kontroli orientacji końcówki ramienia np. System Consight zostaje zainstalowany w kanadyjskim zakładzie w Saint Catharines. Manipulacyjny robot przemysłowy jest automatycznie sterowany, programowany, wielozadaniowy, maszynowy manipulacyjny o wielu stopniach swobody, posiadający własności manipulacyjny lub lokomocyjne, stacjonarny lub mobilny, dla ważnych zastosowań przemysłowych definicja wg normy ISO ITR 8373.

IRB 4600

Przyspieszenie - jak szybko może przyspieszać.

Roboty manipulacyjne i mobilne. Roboty przemysłowe zadania i elementy

Często warto jest przyspieszenia robota zdefiniowana w specyfikacji nie może być osiągnięta, np. W takiej strukturze zmienne przegubowe są jednocześnie współzależnymi cylindrycznymi końcówki roboczej względem podstawy, a przestrzenią roboczą jest niepełny cylinder.

Roboty przemysłowe

W 1983 roku firma Unimation została wykupiona przez Westinghouse Electric Corporation za 107 mln dolarów.

IRB 2600

W Japonii decydującym czynnikiem stymulującym ten proces była wizja starzejącego się społeczeństwa i niedobór pracowników, co doprowadziło do tego, że japońscy producenci rozwijali nowoczesne technologie robotyczne zanim zaczęły one przynosić dochody. Wspaniała ochrona i odporność na warunki otoczenia Wszystkie wersje IRB 4600 w pełni spełniają wymaganiami określone dla stopnia ochrony IP 67 i mogą być instalowane w tak trudnych środowiskach i warunkach, charakterystycznych np. Unimation, przy współpracy firmy General Motors i nadal prowadzi prace nad rozwojem tych robotów, a następnie wprowadza je do sprzedaży, pod nazwą PUMA Programmable Universal Machine for Assembly.

IRB 4600

Elastyczność sposobu posadowienia Może być instalowany na wiele sposobów — jako stojący na podłodze lub na półce, pochylony, a nawet podwieszony. Taka struktura manipulatora jest korzystna w zastosowaniach do montażu na blacie stołu oraz do transportu materiałów lub ładunków.

IRB 2600ID

Wadą tego typu urządzeń jest ich bardzo mała elastyczność wymagana w nowoczesnych systemach produkcyjnych. Podatność - miara o jaki kąt lub odległość o robota przesunie się, kiedy przyłożona zostanie do niej siła zewnętrzna. Robot FAMULUS 1973 Półne lata 70.

Related Books

- [Remember mee - a history and biography in a story form and a genealogy](#)
- [Compendio de historia patria](#)
- [Household growth - where shall we live? : a response by CPRE to the governments green paper](#)
- [Interpretation of schizophrenia.](#)
- [Question of life - the Warnock report on human fertilisation and embryology](#)