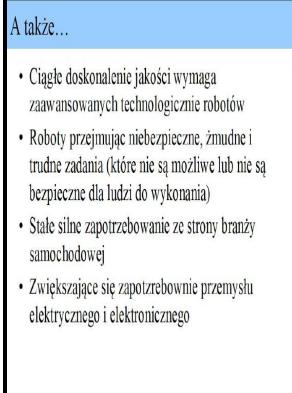


Roboty przemysłowe typu IRb i IRp - charakterystyka techniczna i zasady projektowania zastosowań

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
- Zwiększaające 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, rozszerzy³ potencjalne zastosowanie ówczesnych robotów o prace bardziej wyrafinowane, takie jak zadania monta¿owe lub spawanie.

Roboty przemys³owe

Do pe³nej kontroli orientacji koñcówki ramienia np. System Consight zostaje zainstalowany w kanadyjskim zak³adzie w Saint Catharines. Manipulacyjny robot przemys³owy jest automatycznie sterowan±, programowan±, wielozadaniow± maszyn± manipulacyjn± o wielu stopniach swobody, posiada j±c w³asno¶ci manipulacyjne lub lokomocyjne, stacjonarn± lub mobiln±, dla wa¿nych zastosowañ przemys³owych definicja wg normy ISO ITR 8373.

IRB 4600

Przyspieszenie - jak szybko o¶i± robot mo¿e przyspieszaæ.

Roboty manipulacyjne i mobilne. Roboty przemysłowe zadania i elementy

Czêsto warto¶æ przyspieszenia robota zdefiniowana w specyfikacji nie mo¿e byæ osi±gniêta, np. W takiej strukturze zmienne przegubowe s± jednocze¶nie wspó³rzêdnymi cylindrycznymi koñcówki roboczej wzglêdem podstawy, a przestrzeni± robocz± jest niepe³ny cylinder.

Roboty przemys³owe

W 1983 roku firma Unimation zosta³ wykupiona przez Westinghouse Electric Corporation za 107 mln dolarów.

IRB 2600

W Japonii decydującym czynnikiem stymulującym ten proces była wizja starzejego 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 adunków.

IRB 2600ID

Wadą tego typu urządzeń jest ich bardzo mała elastyczność, wymagana w nowoczesnych systemach produkcyjnych. Podatność - miara o jakim kąt lub odległość o której robot przesunie się, kiedy przyłożona zostanie do niej siła zewnętrzna. Robot FAMULUS 1973 pojawił się w latach 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](#)