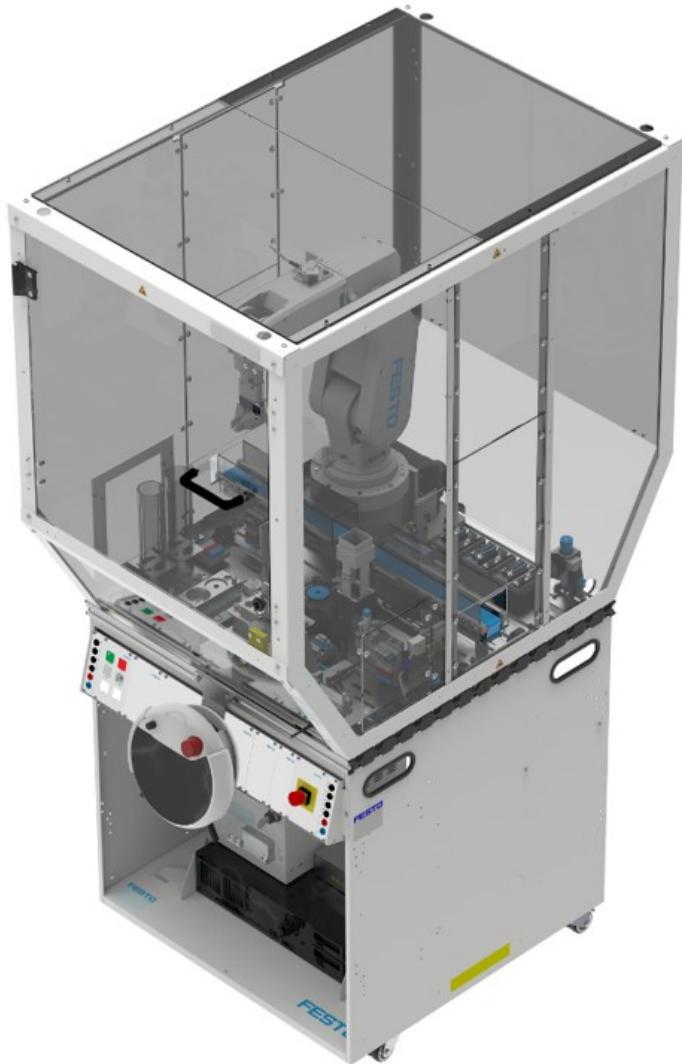


带有 MPS 模块的机器人站

工业机器人入门级设备水平



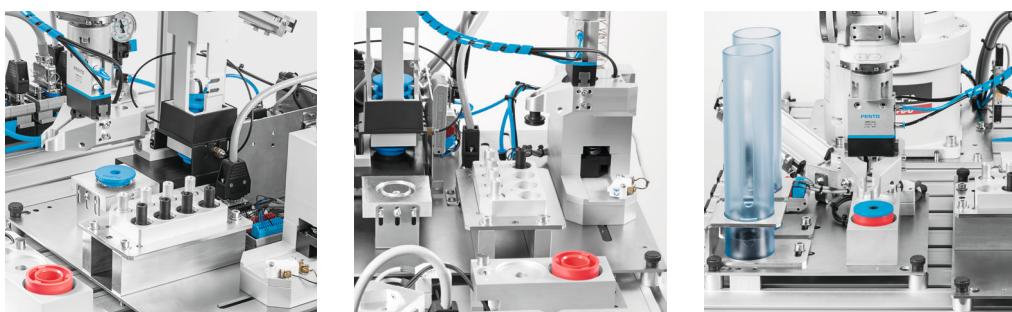
功能

这个设备级别是基于 MPS 机器人站和两个机器人搬运和机器人安装模块的基本设计创建的，以此来介绍工业机器人技术。上游工作站通过滑块将待装配的气缸缸体输送到机器人。机器人确定缸体方向，并以正确方向将其放置在装配架中。机器人从托盘中取下活塞，并将其装配在缸体中。受控料仓将活塞弹簧和气缸端盖输送给机器人。然后将完全装配好的气缸放在滑块上。

主题：抓取和装配

在许多工业应用中，机器人负责抓取和装配工件与模块。了解这些应用领域是介绍机器人技术的重要部分。

根据欧盟机械指令 2006/42/EC 开发，符合 DIN EN 60204-1 和 DIN EN ISO 12100。



带 MPS 模块的机器人工作站, 完整

8169662

机器人 RV-2FRB 的电池组

8172115

注意

机器人的电池有一年的缓冲期, 因此必须每年更换。

推荐附件:

工件组件“用于气缸装配”

162239

重要元件一览:

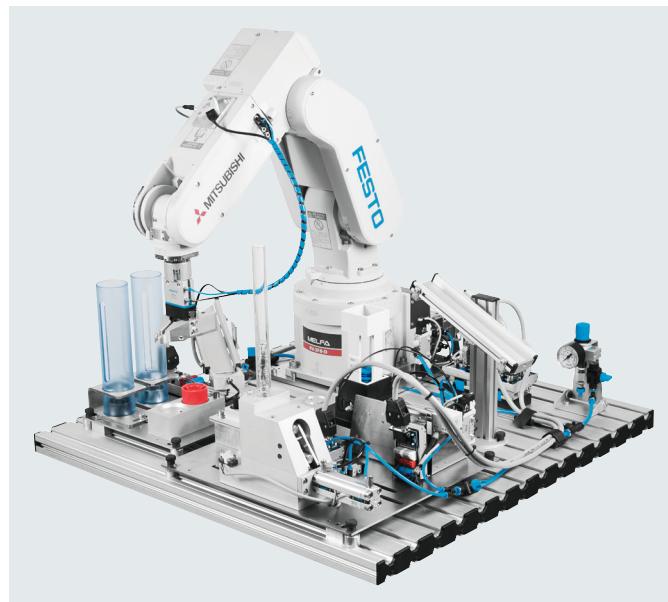
MPS 底车, 700 x 700	541139
铝型材板 700 x 700	159410
安全罩	8039314
控制台, SysLink, 700 mm	8039325
台式电源装置 → 第 147 页	
机器人高速抓取模块 → 第 146 页	
机器人安装模块 → 第 146 页	
机器人接口箱	8046131
图形操作终端	8039317
机器人 RV-2FRB, 带示教盒 RT56TB	
气爪, 气动	573859
启动阀, 带过滤器控制阀	540691
CIROS, 许可证套装, 含 6 份 Education 版, 1 份 Studio 版 → 第 122 — 127 页	

技术参数

- 电源: 230 V AC
- 工作压力:
600 kPa (6 bar)
- 工件最大宽度: 40 mm
- 12 个数字量输入
- 5 个数字量输出

关于机器人的更多学习和研究系统:

- 机器人视觉单元
→ 第 148 页
- Robotino
→ 第 150 页



带有 MPS 模块的机器人工作站详解

培训内容

- 将工业机器人整合到装配过程中
- 复杂装配环境中的机器人教学
- 复杂系统的调试
- 复杂系统的维护、维修和故障排除
- 通过集成传感器和附加驱动器, 对工业机器人进行编程
- 多任务应用编程

推荐学习材料

学习媒体 MPS 的完整概述,
见 MPS D → 第 270 页

例如:

eTheory 课程

- 机器人简介



- CIROS — 入门

eLab 课程

- CIROS — 3D 仿真基础

练习册

- 使用工业机器人进行抓取

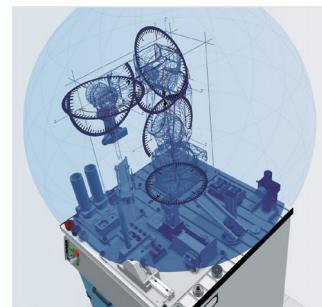


评估

- 机器人基础知识

用户指南

- CIROS — 安装说明



最佳协调方式:
附带的 CIROS 软件包支持工作簿中的任务