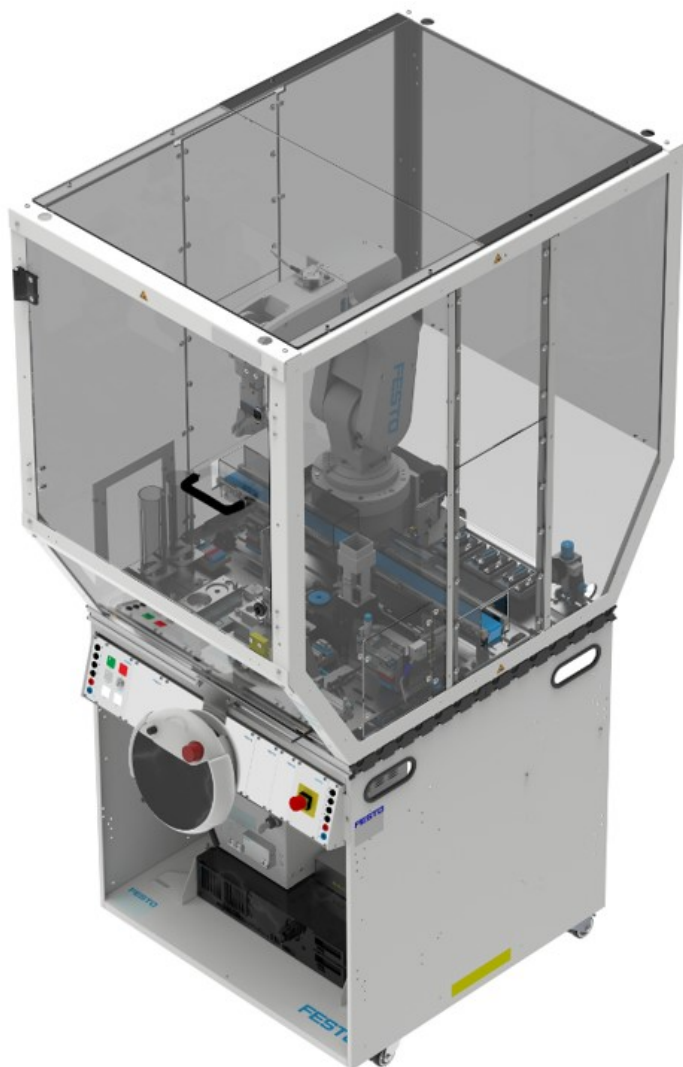


带有 MPS 模块的机器人站

工业机器人入门级设备水平



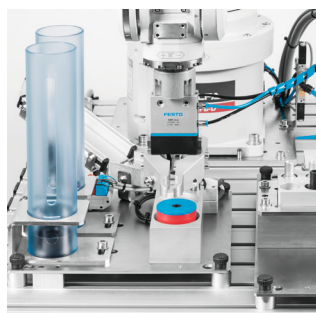
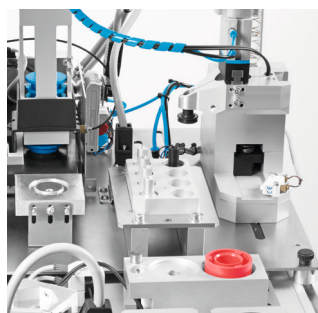
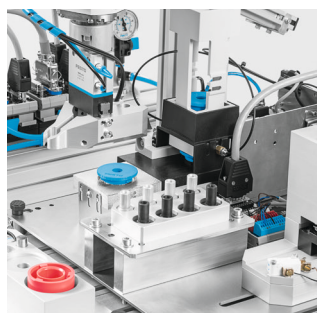
功能

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组成部分。

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

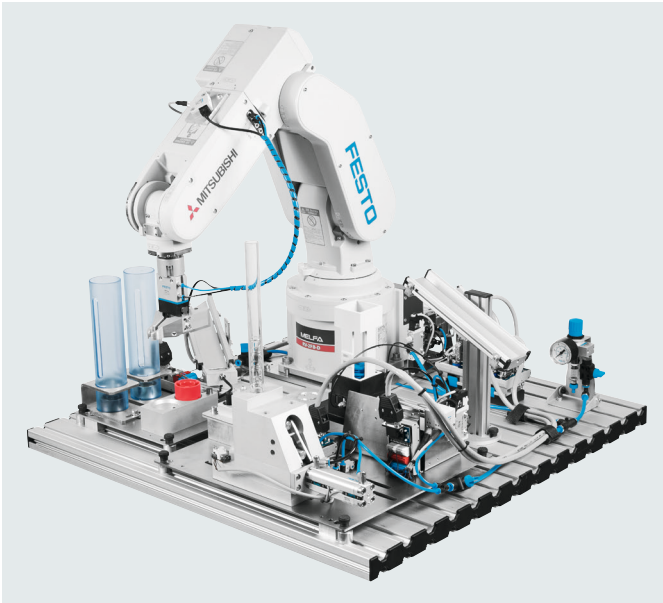


带 MPS 模块的机器人工作站，完整	8169662
机器人 RV-2FRB 的电池组	8172115
注意 机器人的电池有一年的缓冲期，因此必须每年更换。	
推荐附件：	
工件组件“用于气缸装配”	162239

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I
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

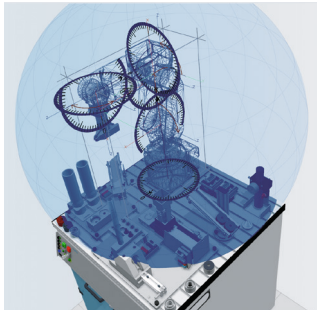
- eLab 课程**
- CIROS — 3D 仿真基础

- 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