



前	器人	器人	器人
喷	器人及	器人	器人大
于	制业	加业	子业及
业中	以下介	业器人	些典型





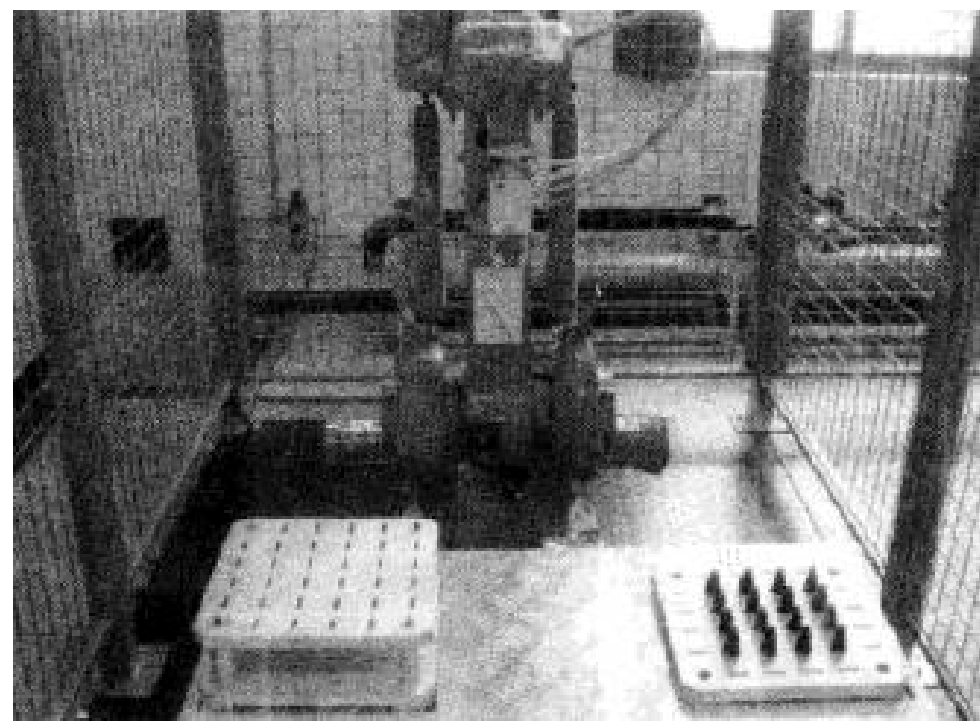
1

业 器人 主 于 厂中 些  
 上 下 作 业 器人 对低 些,  
 但 大, 动 厂 动化  
 不 和 产 奏 加 , 业 器人使  
 多 些 尖产品 加 和 , 业  
 器人 参与 其 件 也主 取 取和 取  
 两 何 作 均 动元件  
 合 作

# (1) 利 动 取 件

## ① 功

利 动 ( ) 从 件 区 取 件,  
以及 作 不同 到 作台中, 如图

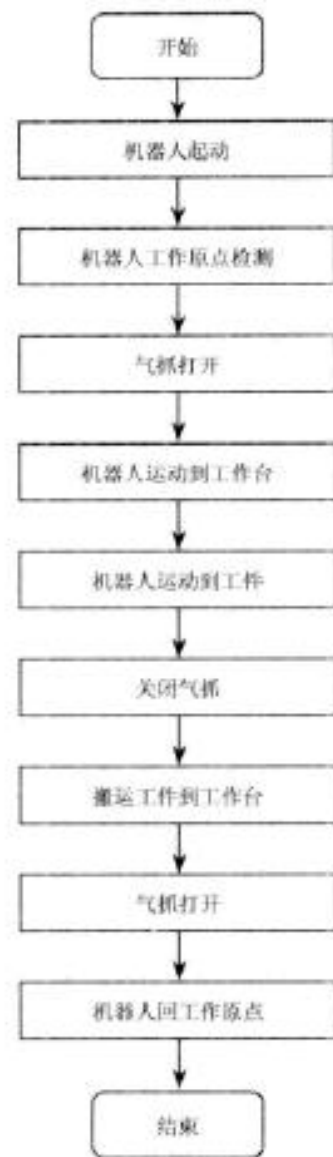
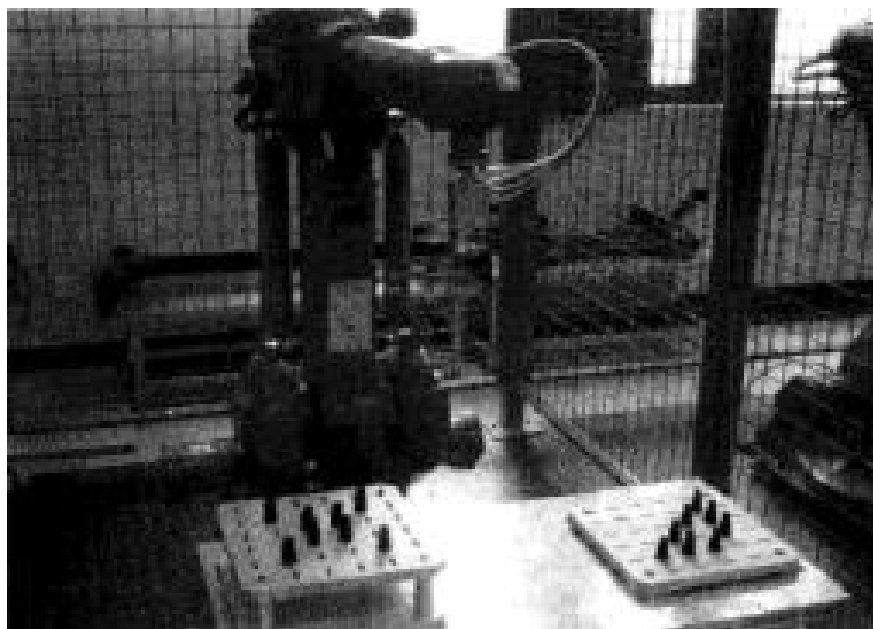
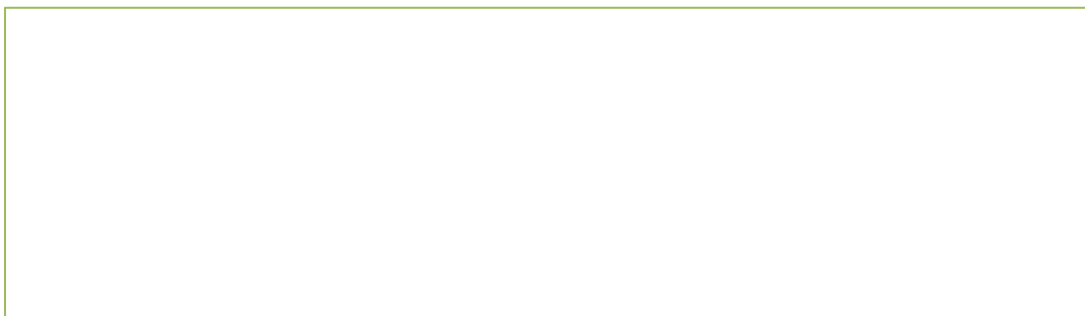


器 人 将 件 从 右 子 取 出,  
后 到 子 中



在 机器人 和 作 业 上 ， 一些  
 ， 后 机器人三 令MoveL MoveJ和  
 MoveC 合使 ， 使 机器人 够  
 和安全到 在 ， 可 和  
 合 ， 化

## ② 作





# 机器人如何取件

在机器人六轴加个动作，利用制动  
 合，取件，制动使动合；器  
 人到位，件，则动即可

## 机器人

机器人在动作中，作不  
 器人动作，同，也使定位动  
 ，以作

## 化

些关中作，如关，制例块，在主  
 中些例即可，做可以使器人各个  
 作互，不会产，也便于作人员发



③

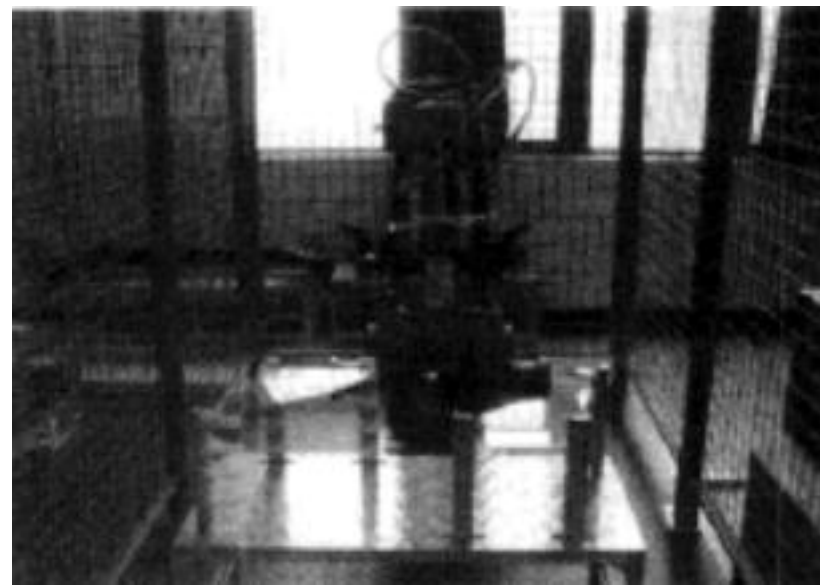
## 事

- 1) 机器人在 三 件 , 动 尽可 ,  
 在 上多 加 些 , 以便加 可
- 2) 合 件 , 使 机器人垂 上升, 使  
 功 Offs就可以实 Z 向偏 作 切 不 器  
 人 发 倾 , 发
- 3) 在不同 位 机器人 , 尽 机器人在  
 上 动
- 4) 机器人 作区 动 , 可以加  
 作 在 实 况 定

(2)

① 功

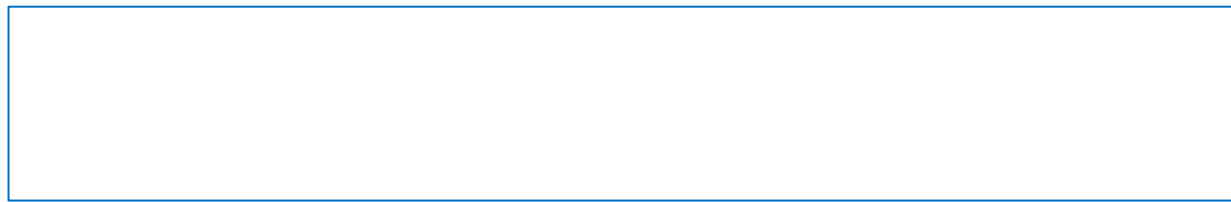
利到作业中，于启动  
 利启动 光制原  
 作业 B 机器人  
 三，从作 A (共三) 上  
 上，如下图  
 机器人 安在六  
 在 上，后







# 如何 机器人 够 光



## 作原

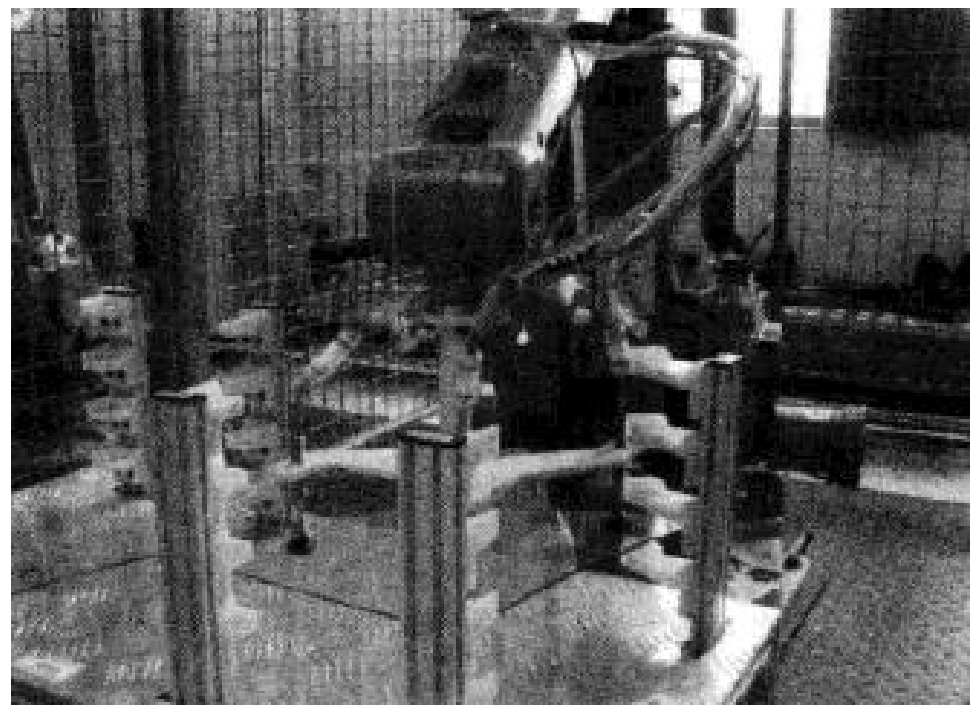
后 变向 利 动 制 内 体 体,  
到尽头 个 保 在 之前 在 作 中 察

## 机器人如何判

主 安 在 上 力传 器 信号传  
机器人, 以 判 否 好

## ② 作

上在 三中 从A 上 到B  
 为 器人在 取出 因 作 如右图 ， 下图





③

# 事

- 1) 机器人, 使三个尽在同
- 2) 可使好, 尽不
- 3) 完, 以免发, 不好
- 4) 机器人入台, 增动, 发可
- 5) 在个关位, 实可
- 6) 则容发, 保完全到台, 否

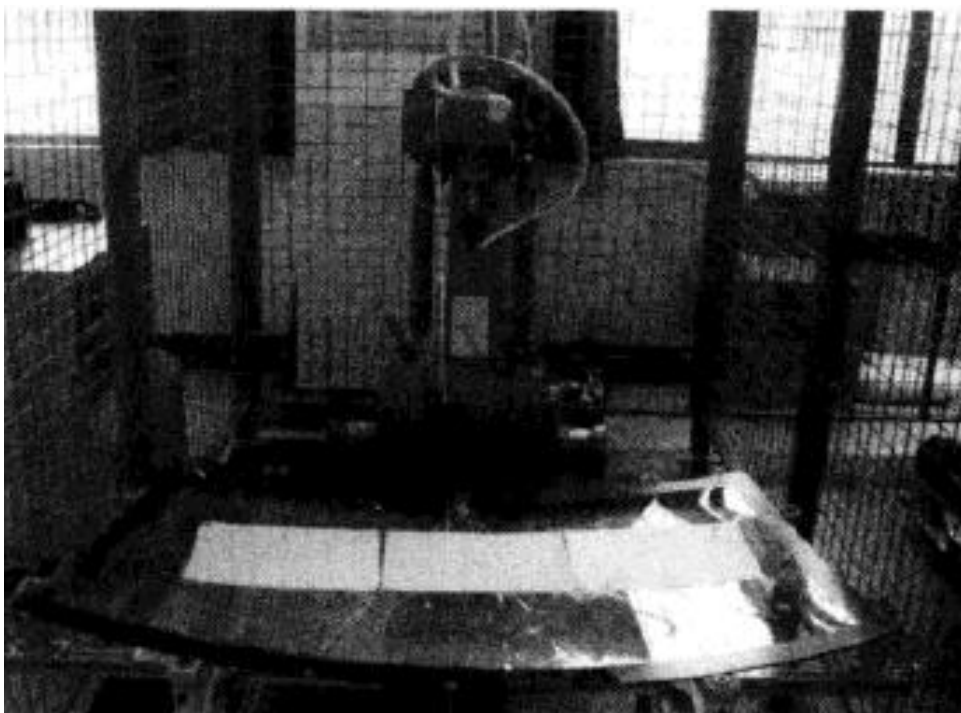
## 2 喷

(1)

① 功

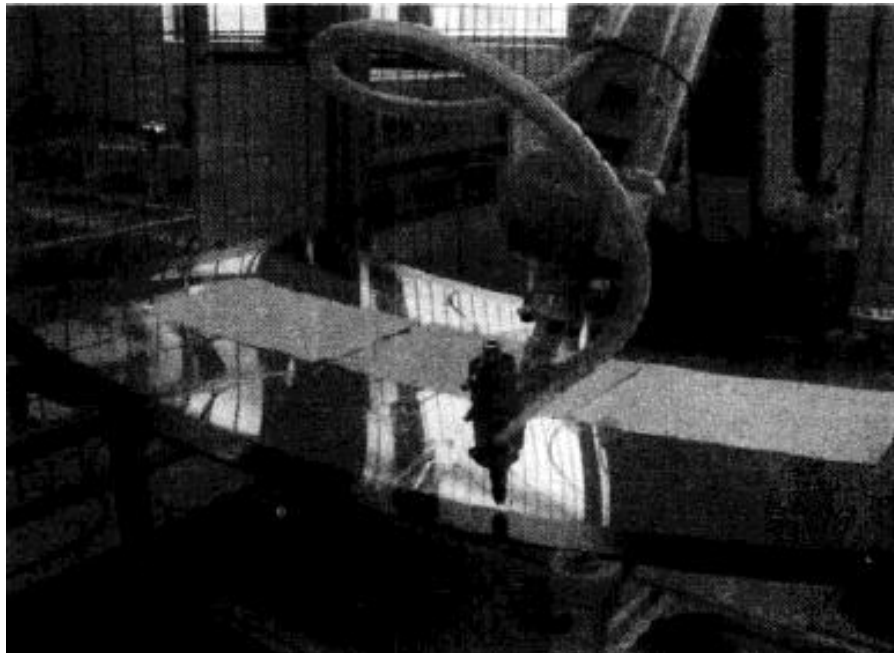
利 器人对

作, 如下图



## ② 作

利 器 人 对  
 作 在 中 保 出 均 匀 和  
 完 器 人 作 如 下 图  
 作 如 右 图





③

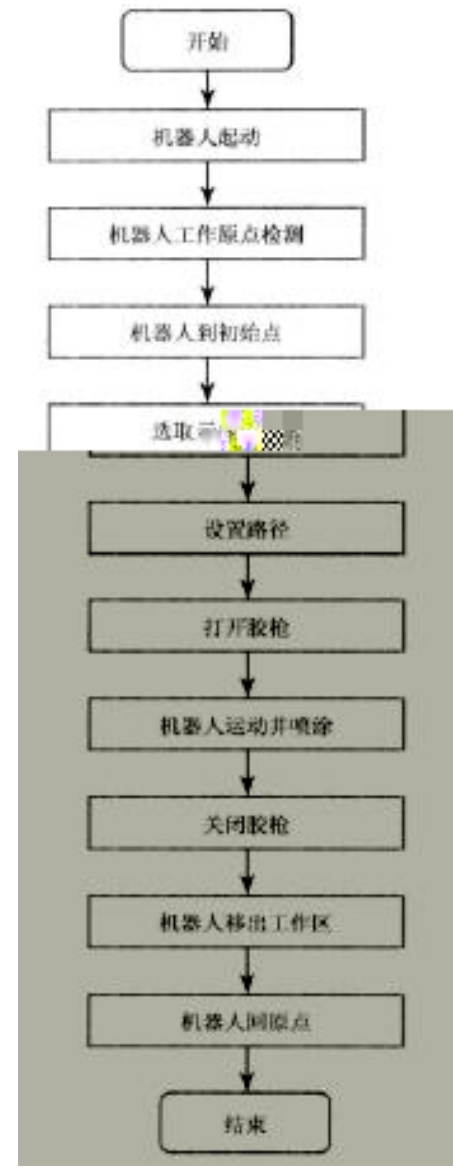
## 事

- 1) 在 器 人 喷 中 使 始 垂 于 ,  
做 使 器 人 均 匀 于  
不 同 因 在 器 人 中 不 器 人
- 2) , 于 不 准 , 因 在  
MoveL 器 人 , 区  
(zonedata)
- 3) 中 保 喷 定, 出 不 均 匀



## ② 作

中业机器人和动备合，  
先利业机器人功对壳  
取尽多地加，大  
地二壳外，如下图作  
如右图







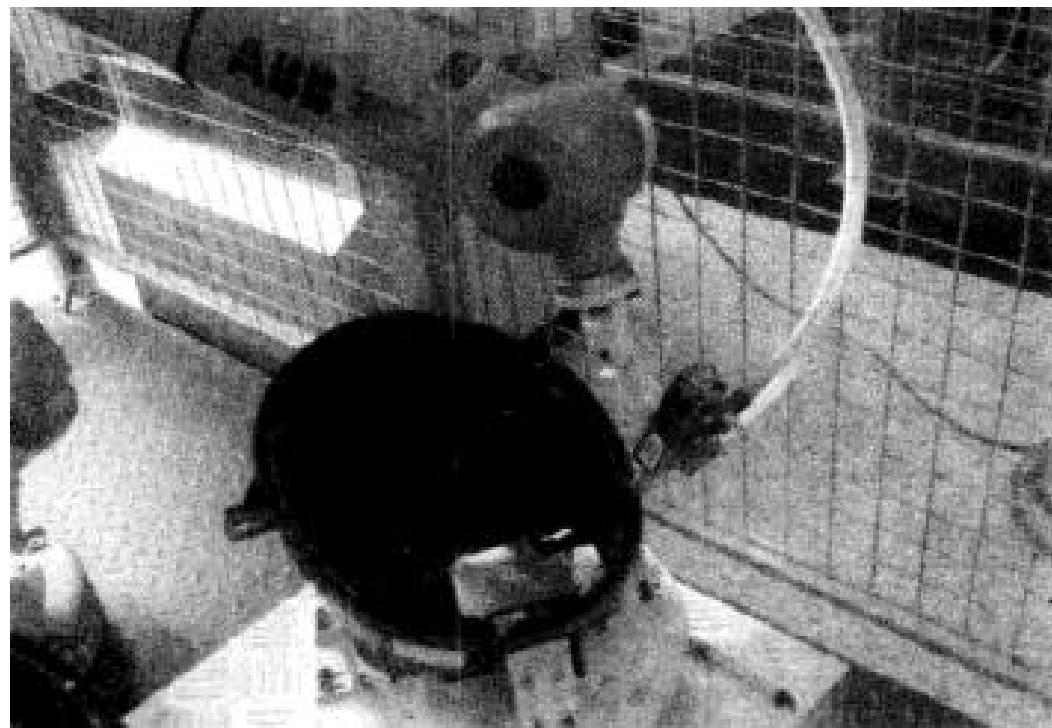
变壳位后 修，定低，免  
完 先在动低下，以

保其

在器人，尽喷头处于壳中，  
且壳保，也保匀，  
使厚均匀

如何器人  
于壳不则圆，因在可以  
MoveC令，也可以 MoveL令使 MoveL令，  
使区

制也 制，使 冲  
信号 制 关 在出 和关 ，  
作，以 不均匀 作  
如下图





### ③ 事

- 1) 取 , 在围 壳 圆周上尽可\_多 定义 , 可以使 业 器人 二 壳 ,
- 2) 中 使 始 垂 于 壳 在 于 壳 不 则, 因 在 同 器人 , 在 到
- 3) 在 器人 , 使 MoveL和MoveC 令 和 取
- 4) 在 和关 , 尽 使 冲 多 些, 可以 厚 不均匀