

医药行业并联机器人厂家

生成日期: 2025-10-29

勃肯特并联机器人在积木装托项目应用, 积木套装生产过程中, 通过自动机器人从仓库中取出这些零件颗粒再放入分拣机中, 零件通过自动化设备抓取后汇总到一个包装中, 对于准确装盒类产品的包装, 客户希望投产机器人设备, 一次性放置到位, 保证生产效率的同时, 装盒过程数量, 形状放置无误差. 勃肯特并联机器人在主轴承盖自动分拣项目应用, 主轴承盖产品经链网输送线输送, 由人工实现分拣, 摆放, 现生产线人数为6人, 8小时完成分拣数量约为人均500件/天, 而且由于工件种类繁多, 差异性小, 人眼识别出错率极高, 客户需要就速率与出错率予以改善, 以提升生产线整体有效性并联机器人服务, 就选勃肯特(余姚)机器人技术有限公司, 用户的信赖之选。医药行业并联机器人厂家

勃肯特并联机器人在汽车定位销插取应用案例, 改造前为人工操作插销, 效率低, 同时无法做到精细定位。更换成机器人自动插销后, 效率从30个/分钟, 提高到60个/分钟; 机器人严格执行程序标准, 插销后产品一致性提高。实现对不合格产品的随时监测, 不符合定位程序的, 可以随时报警剔除, 避免不合格产品进入后段。24小时不停机生产, 兼容多种不同机构形式, 柔性切换。物料定位, 汽车油底壳经过输送自动进行插销工位, 并自动进行工装定位。机器人理料, 插销作业用到的销钉经过振动盘自动理料输送至待抓取工位, 并保证后续连续理料供料作业。插销作业, 机器人根据之前示教好的固定点位, 进行销钉抓取和插销作业。医药行业并联机器人厂家并联机器人服务, 就选勃肯特(余姚)机器人技术有限公司, 欢迎客户来电!

勃肯特并联机器人在制药行业四边封颗粒袋装盒应用案例, 在包装机出料口经过人工复检后的颗粒袋产品到达进料输送线, 经过机器人分拣区域, 机器人实现对物料的抓取后放入包装盒里, 待数量满足设定数量后进行下一盒的包装工作。物料输送, 前端出料口输送出的颗粒带, 经过输送线送至机器人视觉系统。视觉识别, 视觉系统对物料进行拍照, 并将物料的位置坐标反馈给机器人。机器人抓取, 包装盒输送线每次步进一个包装盒位置, 到位后反馈给机器人信号, 机器人吸取颗粒袋带至包装盒, 将包装盒装满后, 输送线步进一个距离, 机器人进行下一盒的装盒工作。

在市场实际应用中, 我们经常会遇到客户需求对于末端旋转的大角度要求, 这对于并联机器人来讲是个重要课题。因为活动盘在安装气动装置后, 受气管限制, 在旋转过程中会出现气管缠绕以及气管接口因旋转造成松动脱落的现象。而并联机器人活动盘在高速拾放、旋转的往复过程中, 更加剧了气管的缠绕、松动、脱落。不如此, 这些问题存在的同时气管磨损也更加严重, 一系列活动盘在实现末端灵活操作的过程中不可避免的问题频发, 在实际生产中, 不成了活动盘旋转角度的掣肘, 也成為了客户在选择使用并联机器人时的顾虑。并联机器人服务, 就选勃肯特(余姚)机器人技术有限公司, 让您满意, 欢迎新老客户来电!

我国对并联机器人的研究起步较晚, 与国外相比还有一定差距。近年来, 并联机器人得到了国内企业的认可, 但经过并联机器人的发展和应用, 它得到了逐步的完善。在并联机构领域, 2自由度并联机构的自由度小, 可分为平面结构和球面结构两类。它主要适用于平面或球面定位, 具有的应用领域。三自由度并联机构种类繁多, 形式复杂。一般有以下几种形式: 平面三自由度并联机构, 如3-RRR机构, 有两个运动和一个转动; 球面三自由度并联机构, 如3-ups-1-s球面机构, 这类机构的正、逆运动学解非常简单, 它是应用的三维空间移动机构, 空间三自由度并联机构, 如delta并联机器人, 属于欠秩机构, 其的特点是工作空间中不同点的运动形式不同。还有空间机构, 带有附加的辅助杆和运动副。四自由度并联机构大多不是完全并联机构, 但其应用范围

较广。在3自由度并联机构中加入转动自由度，构成4自由度并联机器人。并联机器人服务，就选勃肯特(余姚)机器人技术有限公司，用户的信赖之选，欢迎您的来电哦！医药行业并联机器人厂家

勃肯特(余姚)机器人技术有限公司致力于提供并联机器人服务，欢迎您的来电哦！医药行业并联机器人厂家

勃肯特并联机器人在制药行业西林瓶装托应用案例, 西林瓶经过灌装环节后，喷码密封好的产品由传送带输出至后道包装车间，在等距理料机构处进行分道等距处理，与此同时，制托机将托盒制作完成，并行运送到装托机下方精细定位完成，随后由并联机器人抓取10个西林瓶进行装托动作，完成该作业后，由中间转接环节过渡到装盒机的链板槽中，由装盒机完成包装装盒环节。物料输送, 前端出料口输送出的西林瓶，经过输送线输送至理料系统。托盒输送, 制托机制托完成后，通过输送线输送带机器人放置为精细定位。机器人抓取, 机器人抓取2*5个西林瓶，抓取完成后装入定位好的托盒中，然后进行下一个循环的抓取工作。医药行业并联机器人厂家