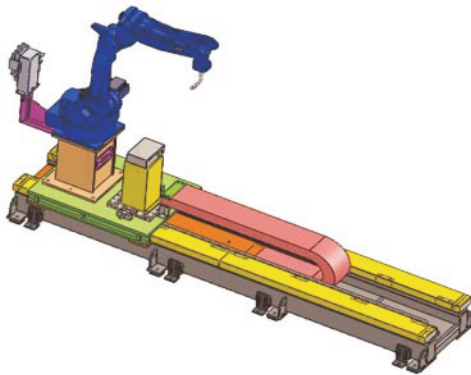


机器人
ROBOT AND PERIPHERAL



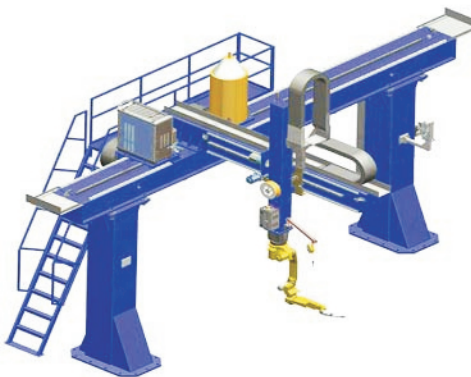
机器人行走轨道
Robot walking track



主要技术参数 The main technical parameter

型 号 Model	BX-200	BX-500
额定承载重量* Rated load weight*	200kg	500kg
重复定位精度 Repeatability	± 0.1mm	± 0.1mm
行走距离 Traveling distance	2—54m	2—54m
行走速度 Traveling speed	0-30m/min	0-30m/min
驱动方式 (可选) Drive mode (optional)	A: 机器人外部轴伺服电机 A: Robot external axis servo motor	
	B: 普通交流伺服电机 B: Standard AC servo motor	
控制系统 (可选) Control system (optional)	A: 机器人外部轴控制器 A: Robot external axis controller	
	B: 独立PLC 控制器 B: Independent PLC controller	

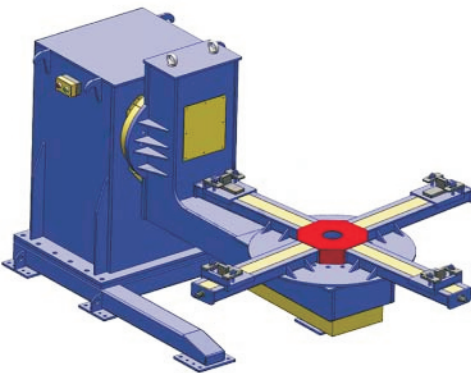
三轴天吊龙门架
Three-axis Hanging Gantry



主要技术参数 The main technical parameter

型 号 Model	BX-200S	BX-500S
额定承载重量* Rated load weight*	200kg	500kg
重复定位精度 Repeatability	± 0.1mm	± 0.1mm
X轴行走距离 X axis travel distance	2—54m	2—54m
X轴行走速度 X axis travel speed	0-30m/min	0-30m/min
Y轴行走距离 Y axis travel distance	1—3m	1—3m
Y轴行走速度 Y axis travel speed	0-30m/min	0-30m/min
Z轴行走距离 Z axis travel distance	1—3m	1—3m
Z轴行走速度 Z axis travel speed	0-10m/min	0-10m/min

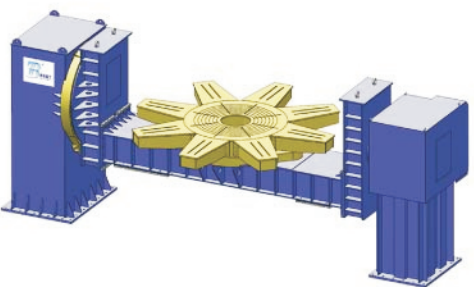
L 型双轴伺服变位机
L type double axis servo positioner



主要技术参数 The main technical parameter

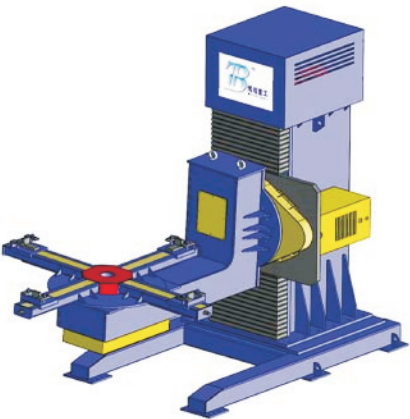
型 号 Model	BHB-1000L	BHB-2000L	BHB-5000L
额定承载重量* Rated load weight*	1000kg	2000kg	5000kg
重复定位精度 Repeatability	± 0.2mm (R=500mm)	± 0.2mm (R=500mm)	± 0.2mm (R=500mm)
配套花盘直径 Matching disk diameter	Ø1000mm	Ø1500mm	Ø2200mm
旋转轴角度 Rotary axis angle	360度任意位置 360°at anv angle	360度任意位置 360°at anv angle	360度任意位置 360°at anv angle
旋转速度 Rotary speed	0-7rpm	0-5rpm	0-3rpm
翻转轴角度 Flip axis angle	± 200度	± 200度	± 200度
翻转速度 Flip speed	0-4rpm	0-3rpm	0-2rpm

头尾架双轴变位机
Head and tail frame biaxial positioner



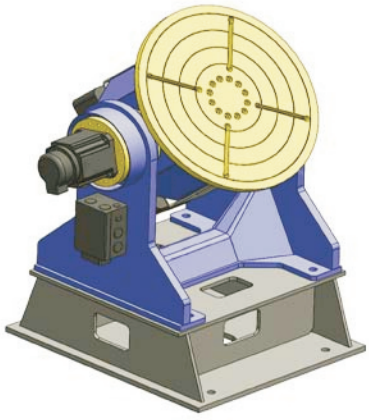
型 号 Model	BHB-3000U	BHB-5000U	BHB-10000U
额定承载重量* Rated load weight*	3000kg	5000kg	10000kg
重复定位精度 Repeatability	±0.2mm (R=500mm)	±0.2mm (R=500mm)	±0.2mm (R=500mm)
配套花盘直径 Matching disk diameter	∅2000mm	∅2500mm	∅2500mm
旋转轴角度 Rotary axis angle	360度任意位置 360°at anv angle	360度任意位置 360°at anv angle	360度任意位置 360°at anv angle
旋转速度 Rotary speed	0-4rpm	0-3rpm	0-2rpm
翻转轴角度 Flip axis angle	±200度	±200度	±200度
翻转速度 Flip speed	0-3rpm	0-2rpm	0-2rpm

升降行走式双轴变位机
Lifting rtaveling type double axia positioner



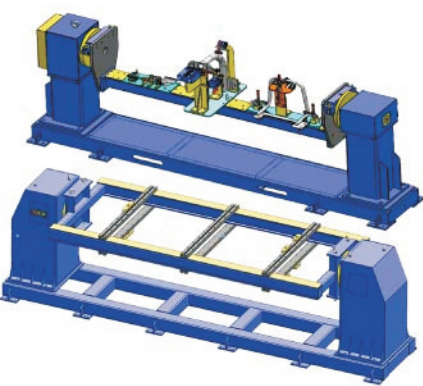
型 号 Model	BPS-1000L	BPS-2000L
额定承载重量* Rated load weight*	1000kg	2000kg
重复定位精度 Repeatability	±0.2mm (R=500mm)	±0.2mm (R=500mm)
配套花盘直径 Matching disk diameter	∅1000mm	∅1500mm
旋转轴角度 Rotary axis angle	360度任意位置 360°at anv angle	360度任意位置 360°at anv angle
旋转速度 Rotary speed	0-7rpm	0-5rpm
翻转轴角度 Flip axis angle	±200度	±200度
翻转速度 Flip speed	0-4rpm	0-3rpm
升降距离 Lift range	1-3m	1-3m
升降速度 Lift speed	0-6m/min	0-5m/min

双轴翻转变位机
Biaxial flip positioner



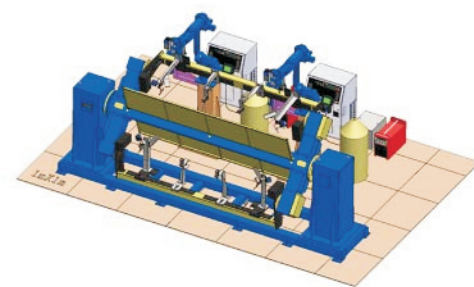
型 号 Model	BHB-500U	
名称 Name	回转轴 Rotary axis	翻转轴 Rotary axis
额定承载重量* Rated load weight*	500kg	800kg
重复定位精度 Repeatability	±0.1mm (R=500mm)	±0.1mm (R=500mm)
翻转中心高度 Flip center height	--	700mm
翻转轴角度 Flip axis angle	360度任意位置 360°at anv angle	360度任意位置 360°at anv angle
翻转速度 Flip speed	0-16rpm	0-10rpm

头尾架变位机
Head and tail positioner



型 号 Model	BF-500	BF-1000	BF-2000
额定承载重量* Rated load weight*	500kg	1000kg	2000kg
重复定位精度 Repeatability	±0.1mm (R=500mm)	±0.2mm (R=500mm)	±0.2mm (R=500mm)
翻转轴角度 Flip axis angle	360度任意位置 360°at anv angle	360度任意位置 360°at anv angle	360度任意位置 360°at anv angle
翻转速度 Flip speed	0-16rpm	0-10rpm	0-7rpm
驱动方式 (可选) Drive mode (optional)	A: 机器人外部轴伺服电机 A: Robot external axis servo motor B: 普通交流伺服电机 B: Standard AC servo motor		
控制系统 (可选) Control system (optional)	A: 机器人外部轴控制器 A: Robot external axis controller B: 独立PLC 控制器 B: Independent PLC controller		

三轴翻转变位机
Three-axis flip positioner

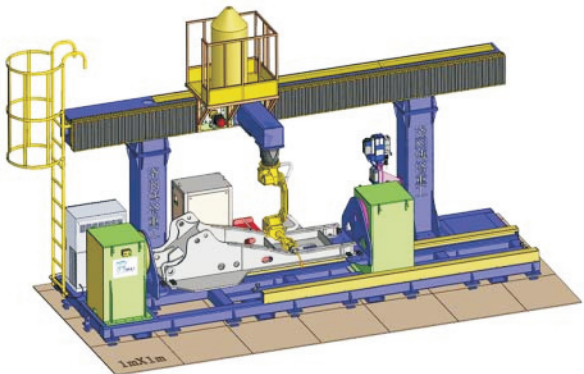


型 号 Model	BF-500S	
名称 Name	第二三轴翻转变位机 2nd 3rd axis flip positioner	第一轴翻转变位机 1st axis flip positioner
额定承载重量* Rated load weight*	500kg	2000kg
重复定位精度 Repeatability	±0.1mm(R=500mm)	±0.2mm(R=500mm)
翻转中心高度 Flip center height	--	1450mm
翻转轴角度 Flip axis angle	360度任意位置 360°at anv angle	360度任意位置 360°at anv angle
翻转速度 Flip speed	0-16rpm	0-7rpm

机器人工作站配置
Robot workstation configuration

- 配置FANUC M-10iA天吊机器人，机器人扩展采用单轴天吊龙门架BSX-200（行程5m），外部轴驱动；
- 工件翻转采用可调式头尾架变位机BF-2000T（可调行程2-5m），外部轴驱动；
- 采用林肯Power Wave®R500气保焊机，TBI清枪剪丝，机器人配置接触传感、电弧跟踪、激光跟踪。

- Configurable FANUC M-10iA crane, robot extending applying single axis gantry BX-200 (stroke 5m), externalaxis drive;
- Workpiece turnover adopts adjustable head and tail frame positioner BF-2000T (adjustable stroke 2-5m), externalaxis drive;
- Using Lincoln Power Wave®R500 gas shielded welding machine, TBI gun cleaning wire, robot configurationcontact sensing, arc tracking.



◎配置FANUC M-10iA落地机器人，机器人采用底座固定在地面上，双工位布局；

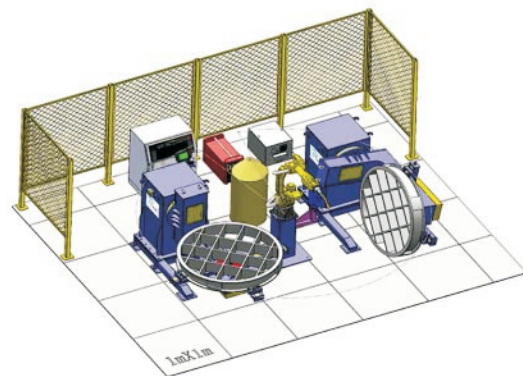
◎工件翻转采用L型双轴变位机BHB-1000L，外部轴驱动；

◎采用麦格米特ArtsenPM500气保焊机，TBI清枪剪丝，机器人配置接触传感、电弧跟踪、激光跟踪。

□FANUC M-10iA landing robot is deployed, the robot is fixed on the ground with a base, and the duplex layout;

□Workpiece turnover using L-type biaxial positioner BHB-1000L, external axis drive;

□Using Megmeet ArtsenPM500 gas shielded welding machine, TBI guncleaning wire, robot configuration contact sensing, arc tracking.



◎配置FANUC M-10iA天吊机器人，机器人扩展采用回转升降C型架BTC-200（行程1m），外部轴驱动；

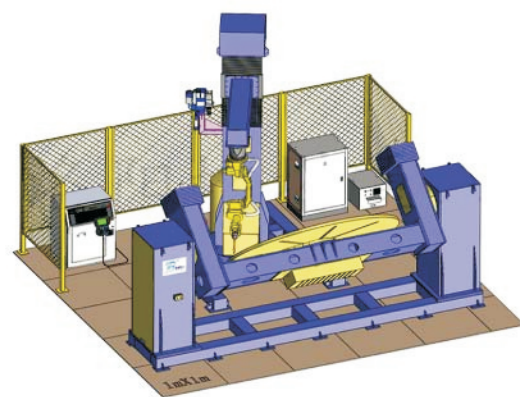
◎工件翻转采用头尾架双轴变位机BHB-3000U，外部轴驱动；

◎采用林肯Power Wave® R500气保焊机，TBI清枪剪丝，机器人配置接触传感、电弧跟踪、激光跟踪。

□Configurable FANUC M-10iA crane, robot extension applies rotating and elevating C-bracket BTC-200 (stroke 1m), external axis drive;

□Workpiece turnover using head and tailstock biaxial positioner BHB-3000U, external axis drive;

□Lincoln Power Wave® R500 gas shielded welding machine, TBI gun cleaning wire, robot configuration contact sensing, arc tracking.



配套除尘工作间

Support dust removal work room

◎根据工作站形式可选择配置不同形式除尘防护工作间

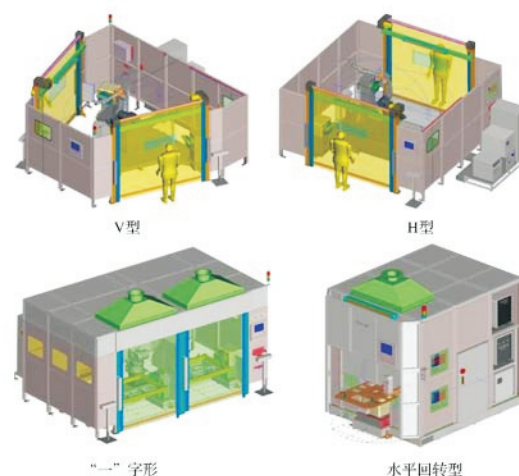
◎工作间采用一体式大底座，自动推拉门或电动卷帘门，顶部设置除尘罩

◎根据工作站形式可分为：一字型双工位工作间、H型双工位工作间、V型双工位工作间、品字型三工位工作间、大翻转双工位工作间等。

□According to the workstation form, you can choose different configuration of dust protection workshop;

□Workplace adopts integrated large base, automatic sliding door or electric shutter door, dust cover set on the top;

□According to the form of workstations, it can be divided into: "一" Shaped double workstation workshop, H-Shaped dual workstation workshop, V-Shaped dual workstation workshop workstation, "品" Shaped three station workstation workshop, great flip dual workstation workshop, etc.



应用案例 EXHIBITION PICTURES



