



用于大型结构焊接的移动机器人

自主移动焊接机器人系统

采用机器人的原因

- 劳动力及熟练焊工短缺
- 作业人员技能参差不齐，焊接质量难以稳定



通过机器人解决劳动力短缺问题，确保焊接质量稳定

现实情况：大型结构的机器人焊接面临诸多实际难题

造船



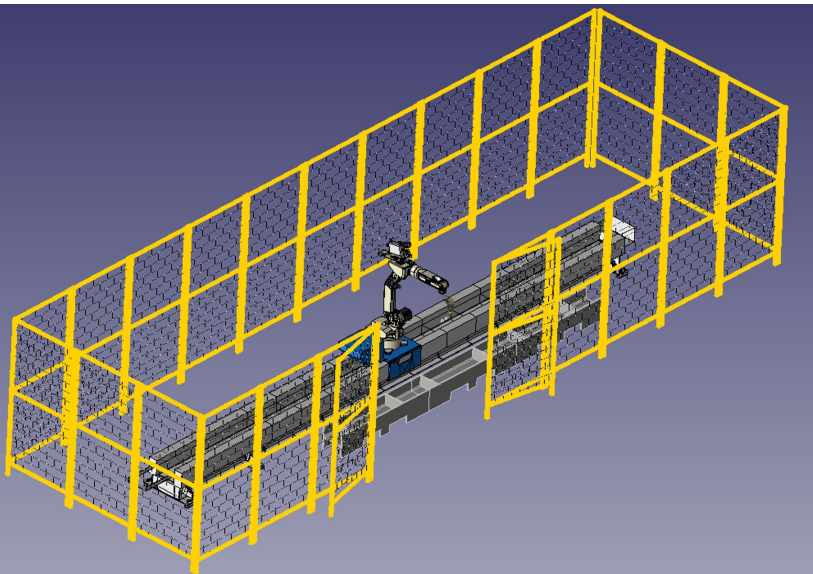
建筑钢结构



桥梁



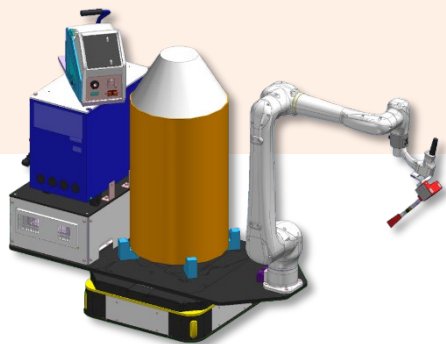
- 系统规模庞大，工厂布局受到限制
- 工件难以精确定位，作业过程中需要进行修正



安全围栏占地大，布局受到限制



**移动式焊接机器人系统可一举解决
上述难题！**

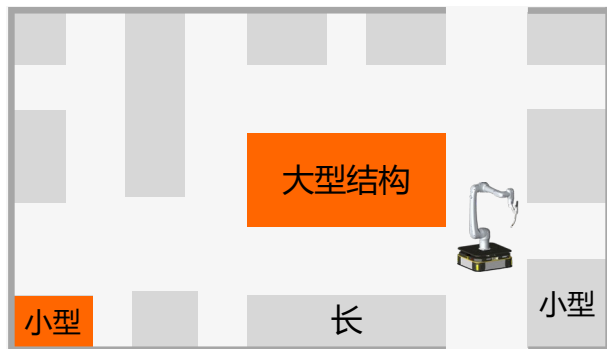


DAIHEN 的一体化移动焊接机器人系统
适用于各种工厂布局。

DAIHEN 一体化移动焊接机器人系统

- DAIHEN 将机器人与焊机成套提供，减轻导入和运行过程中的协调工作负担

工厂布局

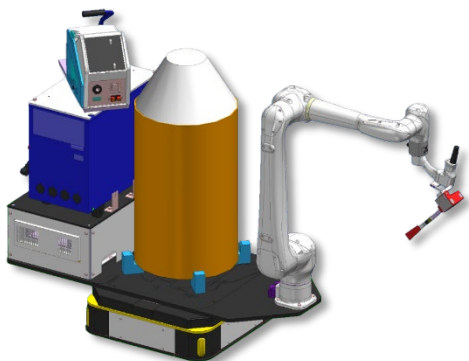


适用于各种工厂布局

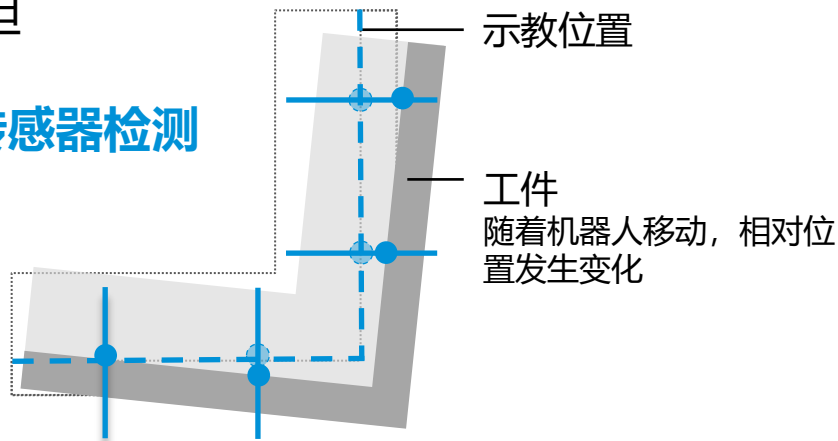
- 机器人可移动至工件处，工件摆放更加灵活
- 可兼容现有生产环境

通过 **激光传感器 自动识别并补偿** 工件形状。

- 激光传感器在焊接前识别工件形状
- 可自动修正机器人与工件之间的相对位置偏差和旋转偏差
- 自动修正示教位置，减轻操作人员的负担



激光传感器检测



自主移动焊接

应用于 **大型结构焊接现场**

步骤 1

机器人自主移动至焊接位置

步骤 2

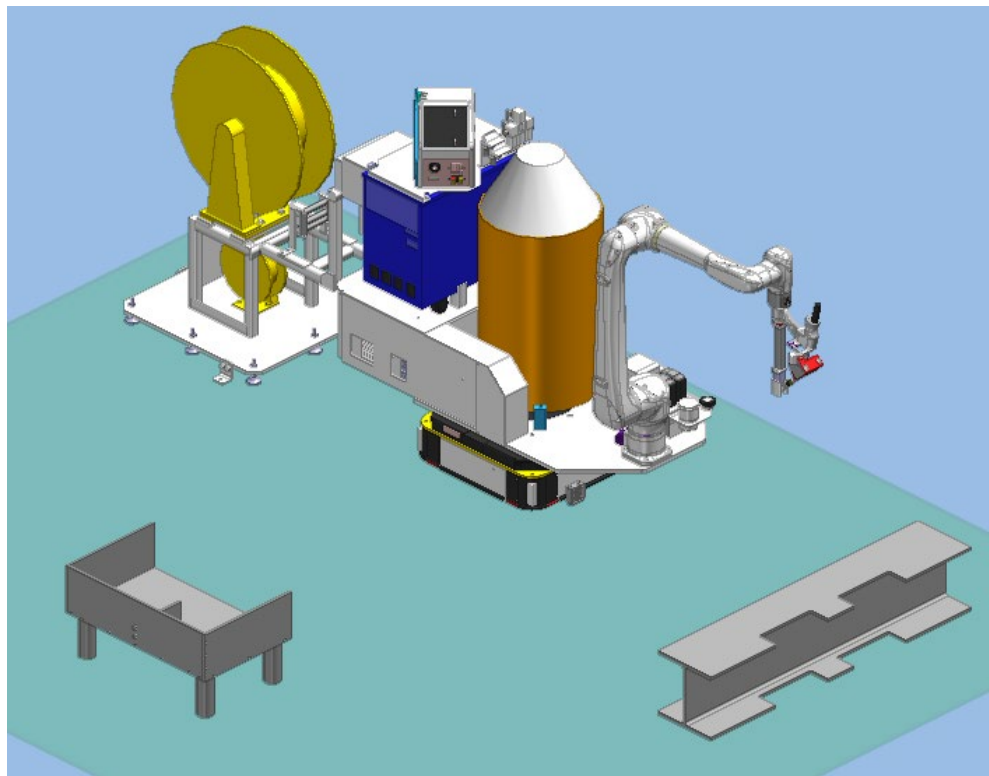
使用激光传感器检测工件及其形状

步骤 3

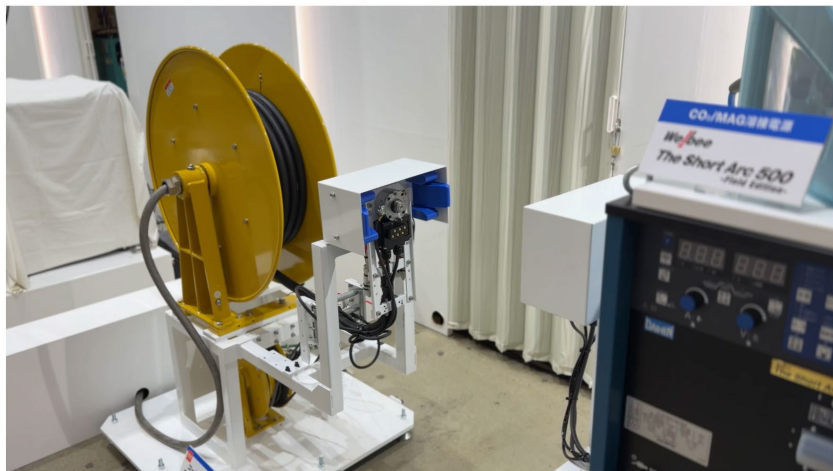
机器人执行焊接作业

步骤 4

移动至下一个焊接位置



可按需自动连接和断开 **焊接电缆** 和 **气体软管**



安装



拆卸

4倍速

Welbee The Short Arc 500 的特点

DAIHEN

Welbee The Short Arc 500
ザ・ショートアーク
-Field Edition-

让任何现场都能实现高质量厚板焊接

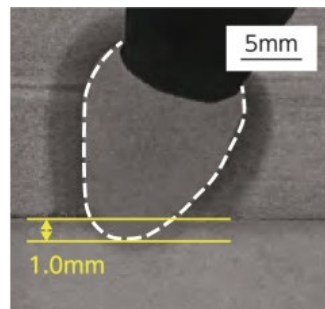


- 紧凑、坚固、精心设计的机壳

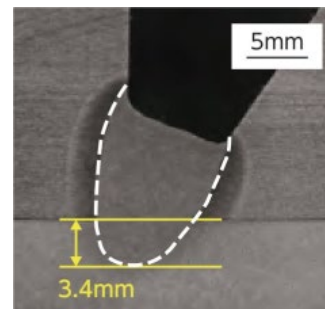
重量减轻 63%

- 针对厚板焊接优化的电弧

传统直流模式



FP-GMA 模式



DAIHEN 将移动机器人与焊机相结合，以全新的焊接自动化方式为大型结构焊接带来生产效率的提升

DAIHEN