
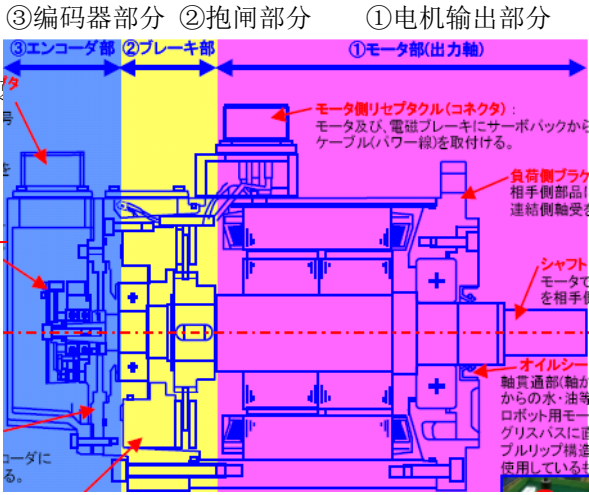
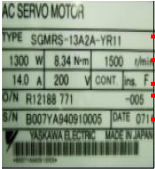
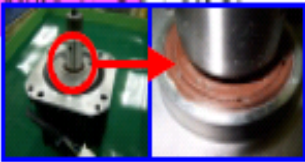


电机安装作业标准		安装工作标准	
制作人：曹坤			

<p>【目的】确保电机安装工作的标准，安全、 稳定</p> <p>1. 电机的作用</p> <p>电机和转换器输入的电能，转化为机械动力输出。</p> <p>机器人电机作用：①：通过电能给机器人提供动力，</p> <p>②：保持机器人停止位置的状态，③：速度控制和定位电机（机器人）。</p>	
--	--

<p>一、主体结构</p> <p>编码器，电机的转动和要检测的旋转量</p>  <p>编码器，显示印章</p>	 <p>③编码器部分 ②抱闸部分 ①电机输出部分</p> <p>③エンコーダ部 ②ブレーキ部 ①モータ部(出力軸)</p> <p>モータ側リセタクル(コネクタ) : モータ及び、電磁ブレーキにサーボバックからケーブル(パワー線)を取付ける。</p> <p>負荷側ブラケット 相手側部品と連結側軸受</p> <p>シャフト モータを相手側</p> <p>オイルシール 軸貫通部(軸)からの水・油等 ロボット用モータ グリスバスにダブルリップ構造 使用している</p>	 <p>电机类型</p> <p>额定规格</p> <p>订单编号</p> <p>序列号</p> <p>铭牌的含义</p>
--	--	--

<p>电机的选择：要选择有油封的电机（如下图所示），防止油进入电机内部</p> <p>（如下图所示），防止油进入电机内部</p> 	<p>电机型号的含义：</p> <p>① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩</p> <p>① Σ （西格玛） 系列</p> <p>② 惯性系列</p> <p>③ Σ : iii 系列、</p> <p>④ 额定的输出</p> <p>⑤ 电源电压： A: AC200V、 B: AC100V</p> <p>⑥ 串取编码器</p> <p>⑦ 系列号</p> <p>⑧ 机器人上使用的电机</p> <p>⑨ 规格：规格不同不能通用</p> <p>⑩ 版本：第几代，不一样可使用</p>
--	---

<p>2. 换电机流程</p> <p>轴与键齿轮的安装</p> <p>1、输出轴有键槽，键长出轴1mm 2、轴与齿之间涂抹密 3、齿轮的安装</p> <p>为了下次易取，不要伤害键和轴</p>    <p>使用取键专用工具，能容易取下</p>	
---	--

4、齿轮的紧固

管



5、确认止动卡簧（有必要带几个卡簧到现场） 装好转一转



卡簧

螺栓涂抹螺栓紧固
胶后，用力矩紧固

电机与机器人本体的安装 水平方向的安装

1、涂抹密封胶 全面涂抹

（注：这是为了方便拍
正确姿势是将电机平放
以免伤害编码器）



2、安装电机时保持水⁵ 不要装歪



3、紧固电机之前要确认电机 是否水平，无缝隙并按拧紧规 定用力矩紧固



3、垂直方向的安装

1、全面涂抹后，垂直放入，不要装歪 不要强行放入，以防损伤齿轮



2、紧固电机之前要确认电机是否水平， 无缝隙，并按拧紧规定用力矩紧固



键



（注：插头包些布，防止伤害插头外部）
（注：插头不要乱差、插错）



使用电机的注意事项

- 搬电机要搬本体
- 电机不能给过大的外力
- 电机不能直接连接到电源
- 打开抱闸不在下落处打开，与机器人位置有关
- 使用制动打开指定的电源电压。（V NX：24，V XRC：90）
- ES、UP系列，注意机器人倒的位置不明确，要把平衡杠调制无效
- 拔下编码器接头时，要与电池连接

B→ B
T→ T



摆焊条件文件”里面没有“定点摆焊条
件”这一项，设置FD50=1才能加上这项

