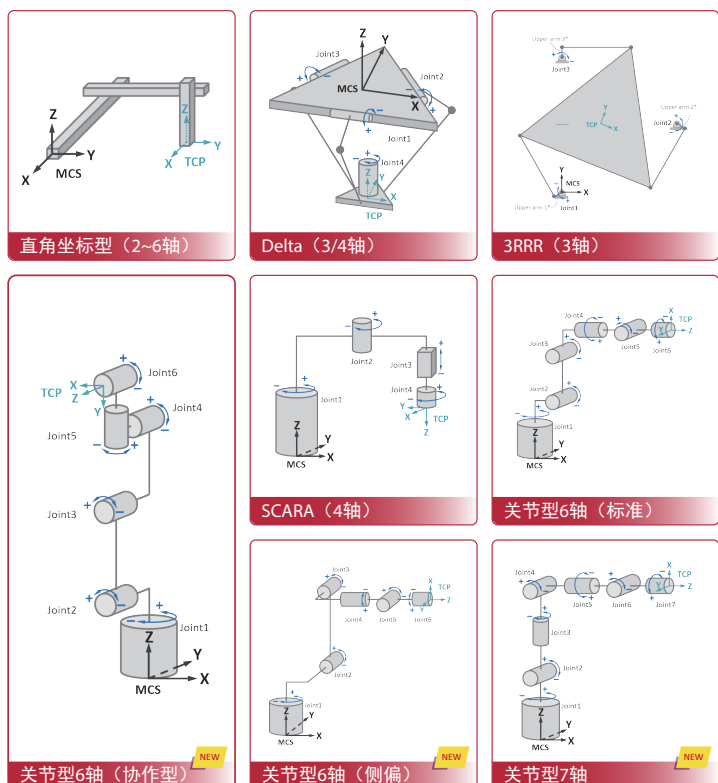


NexGRC | 如何实现 多种类机器人控制需求

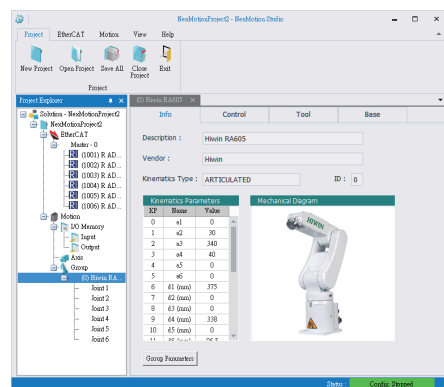


创博提供NexGRC, 一站式机器人控制软件解决方案, 支援市面常见八大种类机器人, 不仅可满足生产线上多种类机器人控制需求, 亦可实现机器人的不同应用, 如加工、焊接、切割等。面对繁琐的机器人参数设定, NexGRC 提供丰富调试软件, 让使用者可快速设定机器人系统, 化繁为简, 立刻上线!

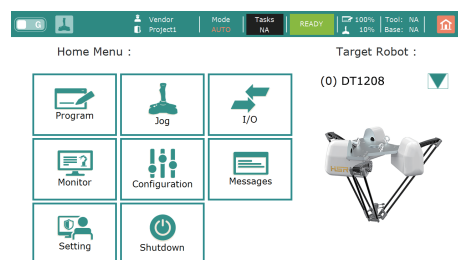
NexGRC 支持机器人构型



NexGRC 调试软件

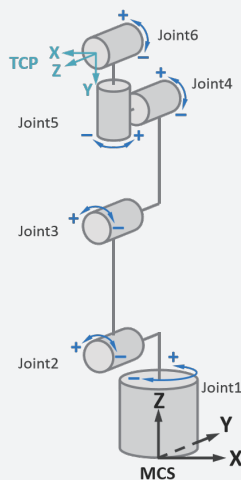


▲NexMotion Studio
大幅缩短设定调适时间, 设定到控制只需要10分钟



▲NexTPUI
专为应用现场设计, 进行机器人校点、编程

机器人新构型详解: ARS6 type, ARU6 type, AR7 type

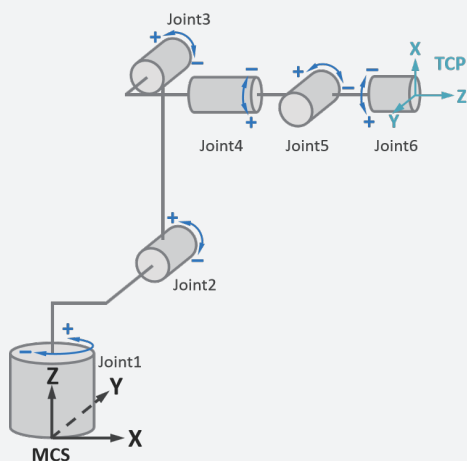
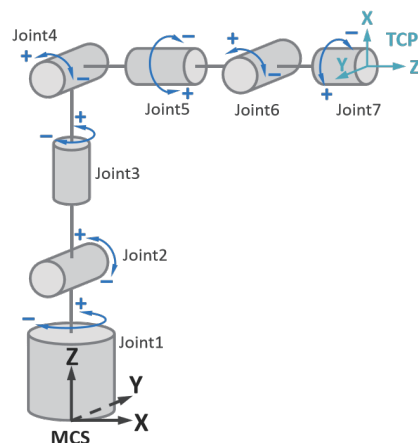


► ARU6 type (6-axis关节协作型机器人)

ARU6 type (6-axis关节协作型机器人)其马达机构配置如图所示，此构型机器人可提供三维空间中的六个自由度运动。此构型机器人多为协作型如优傲机器人或达明机器人。

► AR7 type (7-axis关节型机器人)

AR7 type (7-axis关节型机器人)其马达机构配置如图所示，此构型可提供机器人在三维空间中有六个自由度和一个冗余自由度的运动，以适用于狭窄空间及有障碍物的工作环境。



► ARS6 type (6-axis关节型机器人)

ARS6 type (6-axis关节型机器人)其马达机构配置与运动学参数如图所示，此构型机器人可提供三维空间中的六个自由度运动。和AR6 type不同处在于:

1. Joint1和Joint2之间多了可以设定的侧偏(d3)
2. Joint3和Joint4少了向上的偏移(a3)

参考机器人构型如: 史陶比尔 (Stäubli) 机器人

订购资讯

- NexGRC (P/N:98ROBO000007)
- EtherCAT Robotic Control Software

TPUI 线上手册



NRPL 线上手册

