



AGV小车与协作机器人协同应用


AGV小车与协作机器人协同应用

 培训课程

 根据要求排课

 参训证明

 线下培训

 4 课程模块

课程编号: CN-IM-29

状态: 08.09.2024. 所有当前信息可在<https://www.tuv-academy.cn/s/CN-IM-29>找到

复合型机器人是一种集成AGV移动机器人和通用工业机器人两项功能为一身的机器人。在工业领域，通用工业机器人被称为机械臂或者机械手，主要是替代人手臂去完成各种功能;而AGV移动机器人是替代人腿脚的行走功能。复合型机器人则是手脚并用，将两种功能组合在一起。

在3C电子、半导体、医疗、日化品、机加工等行业的特定应用场景中，AGV+各类机械臂的组合得以成熟应用，其中，机械臂包含了多关节机器人、直角坐标机器人、SCARA机器人及协作机器人等，相对而言，AGV+协作机器人(也称之为复合机器人)更为精细化，能够适用更复杂、高精度的环境，备受市场关注。

有很多人以为复合机器人就是将AGV小车和机械臂简单组合相加，其实并非如此容易，AGV+机械臂复合型机器人最大的难点之一便是协同技术，除了需要企业对两者技术都熟练掌握以外，如何能让其协同工作、稳定工作也是需要攻克的难点之一。通常复合机器人应用场景比较复，在特定场景下既需要完成移动搬运取料的任务，又需要加入产线承担具体工种的加工操作，因此，复合机器人对于AGV小车环境适应能力具有较高的要求。

课程助益

此培训根据应用实例，带领大家一起剖析技术问题，解决技术难点。

目标群体

- 制造工程师及经理
- 工艺开发工程师及经理
- 设备规划、维护工程师及经理
- 生产主管、经理

- 任何致力于策划、控制、改进工艺、质量的人员

参课要求

不限

课程大纲

1. MIR100 AGV小车概论

- 机器人简介
- MIR100 AGV小车操作软件登录
- 基本操作
- 系统参数设置
- 常见问题分析与处理
- 地图设置

2. UR机械手概论

- 硬件
- 启动
- 基本编程指令
- 高级编程指令
- 向导、通讯
- 安全标准、安全参数

3. Cognex视觉系统概述

- 硬件介绍
- 软件介绍
- 编程示例

4. 协同应用

- 硬件配置（电源）
- 程序协同

订购表格 Page 1/3

I HEREBY BINDING REGISTRATION FOR THE FOLLOWING SEMINAR:

AGV小车与协作机器人协同应用

课程编号: CN-IM-29

Please choose an appointment you would like to book:

更多关于排期信息, 详情请见<https://www.tuv-academy.cn/s/CN-IM-29>

请通过传真或电子邮件将表格的**所有页面**发送给我们, 以此报名该培训

电子邮件: webshop-cn@tuv.com

请在下一页输入您的订单信息

® TÜV, TUEV and TUV are registered trademarks. Utilisation and application requires prior approval.

订购表格 Page 2/3

- 我是以个人消费者身份预订（个人客户）
- 我是以公司/公共机构的身份预订（企业客户）

发票地址

这些数据将用于订单确认和开具发票

公司或当局名称:

所属部门 (可选):

街道和门牌号:

邮政编码:

城市名称:

您的内部采购订单号:

增值税 (可选):

您可以在这里输入由贵司确定的内部采购订单号码
(SAP号码等), 该号码将会显示在发票上

您的联系方式

这些数据将用于订单确认和开具发票

称谓:

名字:

姓氏:

电子邮件地址:

电话号码:

参训人信息

我将亲自参加研讨会（联系信息如上述所示）

以下人员将参与此研讨会：

如参加者不是您，而是其他人，请完善信息

称谓:

名字:

姓氏:

电子邮件地址:

电话号码:

出生日期 (可选):

出生地点 (可选):

支付方式: 发票

取消政策请详见附件的条款

我在此接受主办方的以下一般商业条款 (<https://www.tuv-academy.cn/agb>)

地点, 培训日期

签名

请通过传真或电子邮件将表格的**所有页面**发送给我们，以此报名该培训

电子邮件: webshop-cn@tuv.com