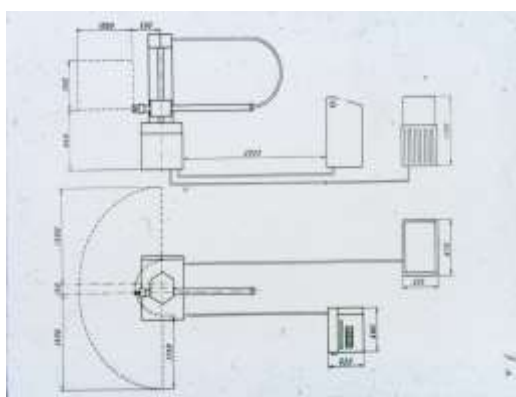


УНИВЕРСАЛЬНЫЙ ПНЕВМОГИДРАВЛИЧЕСКИЙ РОБОТ ПР-1 СО СТРУЙНОЙ СИСТЕМОЙ УПРАВЛЕНИЯ, ПРОГРАММИРУЕМЫЙ СПОСОБОМ «ОБУЧЕНИЕ»

Для выполнения операции ковки коленвала в двух ручьях горизонтально-ковочной машины разработана струйная система управления на струйных турбулентных элементах СЛ-10 для универсального пневмогидравлического робота, программируемого способом «обучение» с 10 любыми точками по каждой из трех координат, с маршевой скоростью до 1 м/с с плавным подходом к конечной точке с точностью не хуже 1 мм и с массой груза до 50 кг.

В состав технологической цепочки, которую обслуживал робот, входили: накопитель заготовок, контактный нагреватель, горизонтально-ковочная машина, тара для готовых изделий.



Общая схема робота ПР-1



Пульт управления робота ПР-1



Герметичные кассеты со струйными элементами СЛ-10



Программный барабан со струйными считывающими головками



Струйно-механическое запоминающее устройство на 10 позиций



Робот берет нагретую заготовку из нагревателя

Внедрение, реализация

П/я В-2698

Кузнечный цех завода ХХ партсъезда, г. Киров.