

康紹資訊 數位模擬

Simulation

機構設計階段

應用Autodesk Inventor 進行3D機構設計、機構模擬、干涉檢查、工程圖出圖、匯集 BOM表……

機械手臂應用階段

逆向模擬：

應用Autodesk Inventor 對工作端進行動作時序模擬並紀錄六軸動作時間差數據。

正向模擬：

應用Autodesk Inventor 將六軸動作時間差數據回饋至六軸驅動器，模擬驗證六軸同動時序。

數據輸出：

將六軸動作時間差數據傳送至六軸控制卡，以驅動機械手臂。



泓格科技 自動控制

Control

內建DSP之高速運動控制卡 - PISO-PS600

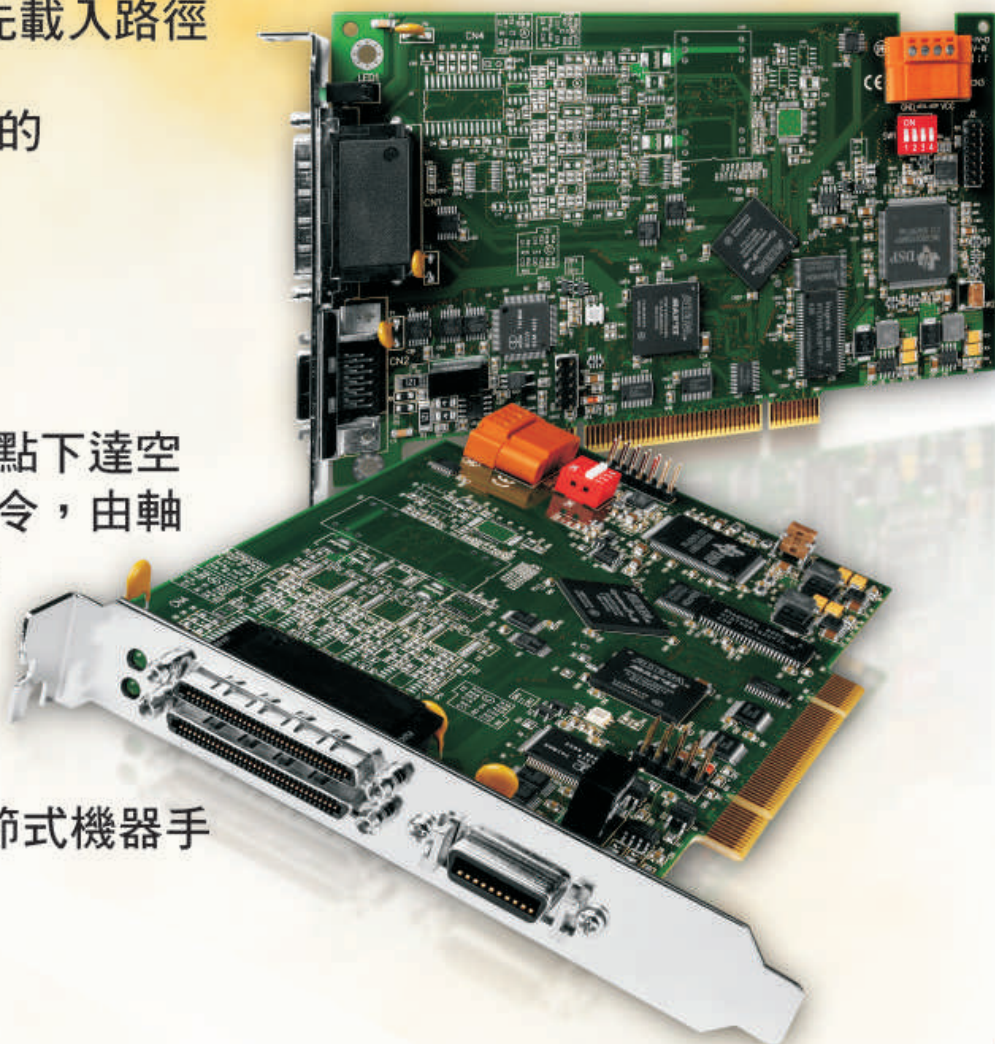
提供兩種機器人控制的方式

一、Buffer模式：

- 提供 4MB的 buffer可預先載入路徑資訊。
- 可以任意切割成最多20組的 buffer供立即切換。
- 命令可由教導產生或是由 CAD/CAM軟體產生。

二、直接控制：

- 客戶可直接對機器人的端點下達空間中的直線或圓弧運動命令，由軸卡內建的高速DSP即時進行反向運動學的計算後自動控制各軸的馬達。
- 支援 Delta Robot, SCARA Robot 及六軸關節式機器手臂(Articulated Robot)。



ICP DAS CO., LTD.
<http://www.icpdas.com>
TEL : +886-3-597-3366
FAX : +886-3-597-3733
email : sales@icpdas.com

飛鴻機械 機械製造

Manufacture

專長：

- 自動化設備研發/製程改善
- 專用機
- 系統模組化
- 機電整合

實績：

- 水平關節機械手臂
- 六軸機械手臂
- 78自由度展覽機器人
- 三軸萬用機
- XYY旋轉平台
- 精密量台

