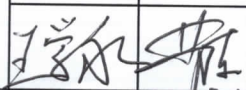
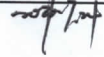
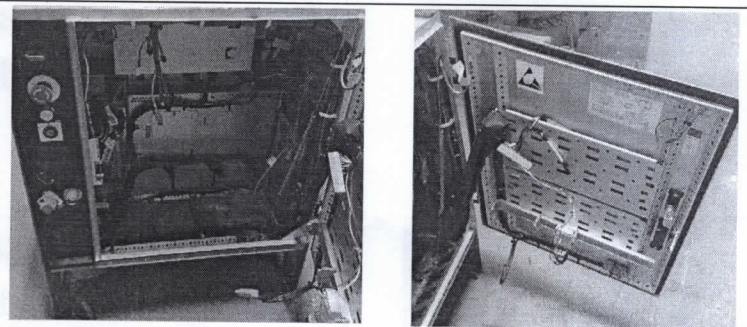
	关于模拟人体进出试验能力建设说明	裁	编制	审核	批准
		决			
<input checked="" type="checkbox"/> 报告 <input type="checkbox"/> 申请 <input type="checkbox"/> 通知		意			
制作日期	2020.7.24	见			
实行日期	2020.7.24				

关于模拟人体进出试验能力建设的说明：

1、 湖南工厂借调机器人问题描述：

缺少部件清单	缺少部位图示
1. 示教盒、动力/信号电缆 2. 主机箱、保护 CF 卡、M/S 卡 3. I/O 版 4. 通讯信号分配板、适配器	

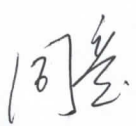
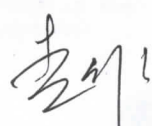
上述部件据悉为工厂拆除已做备件使用，该机器人已无法正常使用。

2、 解决具体方案如下：

项目 \ 方案	方案一（旧 ABB 机器人使用）		方案二（购置新设备）
投入费用成本	ABB 机器人安装校准、培训及保养	备齐缺失部件 注：该机器人：负载 180kg，臂展 2.55 m	FANUC ROBOT 本体 R-2000iC/165F, 165kg 臂展 2.4 m
	合计一次投入：64,700 元 ✓		206,560 元 ✗

上述两种方案均满足我司正常使用。

请领导批示：

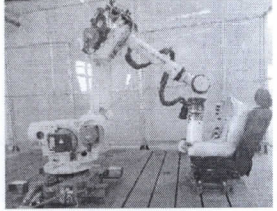


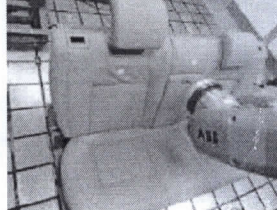



 2020年7月27日

借用维修站
 旧机器人
 12月
 2020.07.31

附页 1:


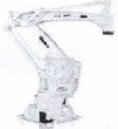









机械手臂常用试验项目:

序号	可进行的实验项目	机器人性能要求	图示
1	模拟人体进出座椅 (导入导出)	机器人负载要求 80kg 以上 (下压力较大)	
2	机构件耐久测试	机器人负载要求 不小于 20kg	
3	模拟膝压、坐垫下压 耐久测试	机器人负载要求 80kg 以上 (下压力较大)	
4	靠背加载耐久试验	机器人负载要求 60kg 以上 (下压力较大)	

机器人实例:



首页, 产品目录, 机器人技术, 工业机器人

	四轴			
负载能力: 60 kg 工作范围: 1.95 m → IRB 4400		负载能力: 110 kg 工作范围: 2.40 m → IRB 460	负载能力: 20 - 60 kg 工作范围: 2.05, 2.51, 2.55 m → IRB 4600	负载能力: 180 - 250 kg 工作范围: 3.15 m → IRB 660
进口设备			停产	
	负载能力: 150 kg 工作范围: 2.2 m → IRB 6620	负载能力: 150 kg 工作范围: 1.8 - 3.3m → IRB 6620LX		负载能力: 125-200kg 工作范围: 3.0m, 3.5m → IRB 6650S
		推荐		
负载能力: 130 kg 工作范围: 3.10 m → IRB 6660 折弯	负载能力: 205 kg 工作范围: 1.93 m → IRB 6660 预加工		负载能力: 150-300 kg 工作范围: 2.60-3.20 m → IRB 6700	负载能力: 450 kg 工作范围: 3.18 m → IRB 760