# **采购需求：**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **序号** | **货物名称** | **技术参数** | **数量** |
| 1 | 多控制模块化可拆装串联机器人系统 | 1.1基本组成：由六个模块组合后构成串联关节式机器人本体、控制系统、控制软件、气动手爪及附件等组成。  1.2功能要求：可锻炼学生动手能力和精密装配能力，各单一模块可以拆装到螺钉级。使学生更深入了解工业现场常用的机器人本体内部机械结构、连接、电机、减速器、传动等；串联机器人电机和减速器选择和注意事项进行训练；各种机器人控制。  ★1.3技术指标：  结构形式：串联关节式；  自由度：可组合成2/3/4/5/6自由度的机器人；  每轴可单独控制；  模块有旋转、回转运动两种形式；  运动驱动需包含伺服和步进两种电机；  最大动作范围：1:180°,θ2:90°,θ3:90°,θ4:90°,θ5:90°,θ6:360°；  各模块动作速度：第1～6模块速度：20°/S；  机械传动机构包含有同步带传动、蜗轮蜗杆传动以及齿轮传动等主要结构形式；  最大展开半径：500mm；  负载能力：0.5kg；  本体重量：≤10Kg；  操作方式：示教再现/编程；  供电电源：220V、50Hz；  设备外形尺寸：1750mm×800mm×1750mm。  ★1.4控制系统及附件：实训桌和控制柜一体化。分西门子PLC平台和运动控制卡平台两种控制系统及手动控制，控制系统系统开放；多控制系统（包含PLC和运动控制卡系统和手动单轴控制；插拔式配线）采用Windows操作系统；系统开放；提供通用机器人语言编程系统，可通过图形示教自动生成机器人语言程序；电控原理图与配线图等教学课件、PLC源程序；系统接口及部分原代码；控制计算机：(i3-4170 4G 500G 集显 DVD 千兆网卡 Win7) 1台。  1.5其它附件：①无声空气压缩机：(功率：>100W ,排气量：70L/min,  洁净、无油、静音)1台；② 19液晶显示器：(宽屏LED 台式液晶显示器 Think 19 )1台。  **★1.6教材资料：**需提供实验指导书及装配说明书，装配演示动画与真人操作录像现场演示。机器人本体关键零件加工图纸、电控原理图与配线图等教材资料； | 1套 |