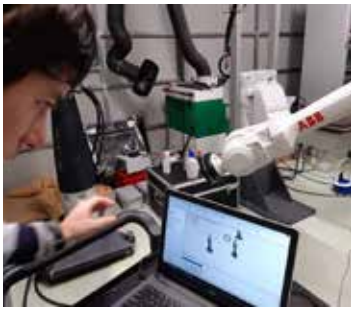
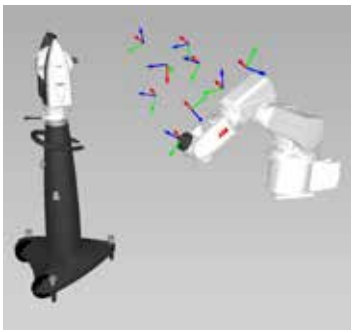
Tekniker
MEMBER OF BASQUE RESEARCH & TECHNOLOGY ALLIANCE

CALIBRACIÓN DE ROBOTS

Dimensión radial





DESCRIPCIÓN TÉCNICA

Caracterización de parámetros cinemáticos del robot (parámetros DH y rigidez) y generación de programas corregidos.

Los parámetros cinemáticos precisos se emplean en la programación de trayectorias mediante el software **RoboDK**, que permite generar programas corregidos en función de los parámetros DH y de rigidez reales obtenidos en el proceso de calibración.

Para otro tipo de verificaciones de tipo: prestaciones del posicionamiento del robot (repetibilidad y error absoluto), trayectorías dinámicas, validación de la precisión absoluta del robot en posicionamiento (3DoF) y orientación (6DoF), consultar.

El proceso se puede ejecutar en más de 500 robots industriales.

Incertidumbre de orden interferómetrico para un nivel de confianza del 95% aprox.

Esta calibración se realiza IN SITU.

info@clickindustrial.es
Fundación Tekniker
Iñaki Goenaga, 5
20600 Eibar, Gipuzkoa