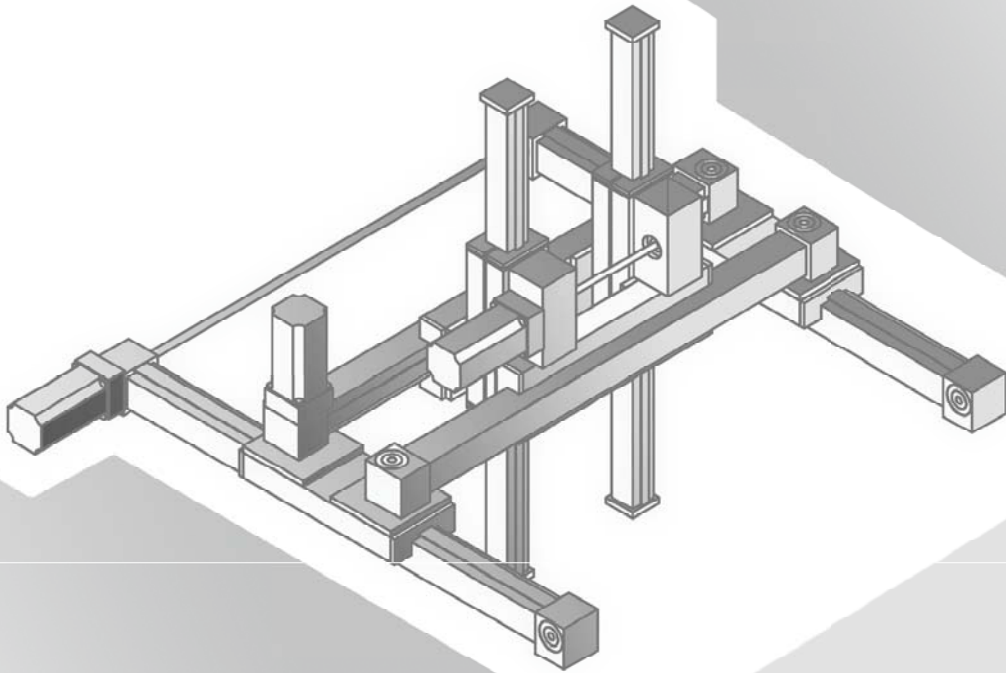




云南众诚士德柔性自动化设备有限公司
Yunnan Johnchester Flexible Automation Equipment Co., Ltd.





云南众诚士德柔性自动化设备有限公司

Yunnan Johnchester Flexible Automation Equipment Co., Ltd.

云南众诚士德柔性自动化设备有限公司的前身是2003年成立的股份制民营企业—上海众诚士德机电有限公司。2008年10月，公司吸收国有资本和外资，按公司法和现代企业制度规定进行改制，变更为中外合资企业，注册资本1000万元。

我公司从事自动化物流设备的技术开发，致力于机器人、非标物流装备、粉体物流技术的研发，立志成为一家具有自主知识产权和核心竞争力的现代化物流装备制造企业。

技术实力

作为一家高科技研发型企业，公司业务集中于技术研发、项目实施和技术支持三大部分。现有高素质员工三十余人，且都经过系统的专业化培训，拥有机器人技术、真空搬运技术、机器视觉技术等多方面的资格认证及丰富经验。同时公司还与国内多所大学、研究机构有紧密的研发合作伙伴关系。

经总结提炼多年自动化系统集成经验，结合对各行业生产过程工艺知识的研究，我公司现已具备为烟草、木材、冶金、化工、食品饮料及包装等行业提供相关物流系统集成解决方案的成熟能力。

公司理念 ● 以诚为本 ● 以善为相 ● 以智为用

地址：云南省昆明市二环西路220号云南软件园B座506（650118）

220 West Erhuan Road, Rm 506 Building B, Yunnan Software Pk. Kunming Yunnan

Tel: 0871-3183152/3111345 Fax: 0871-8258869

www.johnchester.net

Email: 一般 info@johnchester.com.cn

总经理 manager@johnchester.com.cn

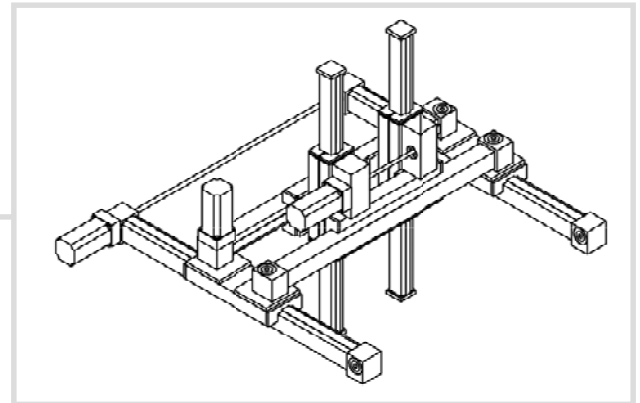
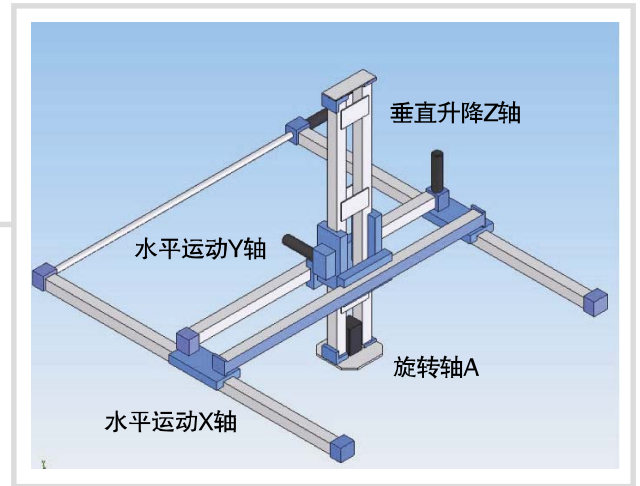
技术 project@johnchester.com.cn

销售 sale@johnchester.com.cn

直角坐标搬运机器人

由直线运动单元，驱动电机，控制系统和末端操作器组成
 可实现多自由度运动，每个运动自由度之间的空间夹角为直角
 自动控制的，可重复编程，所有的运动均按程序运行

与其他结构形式的机器人相比，直角坐标搬运机器人的特点是结构强度及刚度好，运行效率高，占地面积小，制造加工工艺简单、安装调试及维护方便，可用于恶劣的环境及可长期工作。尤其是运动学、动力学特性较为简单，可大大降低机器人控制的难度。在应用中，可根据用户的实际生产工艺、设备平面布局进行定制化设计生产。且机器人各运动轴的机械结构本身即具有模块化的属性，可以实现模块化设计和使用。而所有机械、控制关键元器件都可以采用标准化、具有通用性的器件构成，具有较好的经济性，是一种真正意义上的用得起、用得好的经济型模块化搬运机器人。



结构组成

技术特点:

工作范围及工作负载可依据需求设计(Max:5000kg)

技术成熟，工作效率高

占地面积小

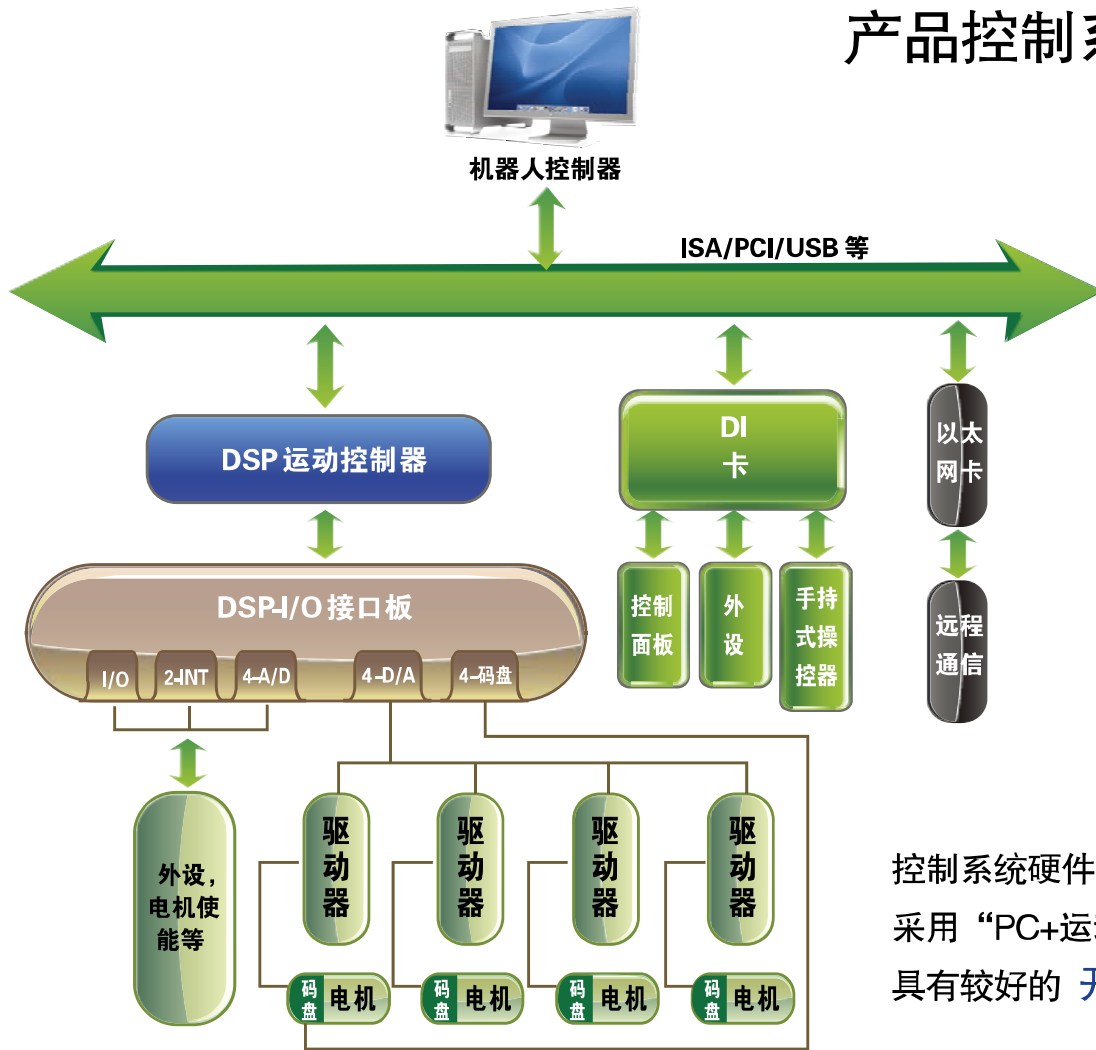
操作方便、维护简单

性价比高

产品型谱

型号 指标	MQZ420	MQZ450	MQZ4100	MQZ4250	MQZ4500	MQZ4800	MQZ41000
额定负载 (kg)	20	50	100	250	500	800	1000
工作范围	X轴	0~30m	0~30m	0~30m	0~30m	0~15m	0~10m
	Y轴	0~6m	0~6m	0~6m	0~6m	0~4m	0~3m
	Z轴	0~3m	0~2m	0~2m	0~1.5m	0~1.5m	0~1m
	A轴	0~370°	0~370°	0~370°	0~370°	0~370°	0~370°
最大工作速度	X轴	3m/s	2.5m/s	2.5m/s	2.5m/s	2.5m/s	2.5m/s
	Y轴	3m/s	2.5m/s	2.5m/s	2m/s	2m/s	1.5m/s
	Z轴	1.5m/s	1.5m/s	1.2m/s	1m/s	1m/s	0.8m/s
	A轴	250°/s	250°/s	200°/s	200°/s	200°/s	150°/s
运动加速度	X轴	5m/s ²	4m/s ²	4m/s ²	4m/s ²	4m/s ²	4m/s ²
	Y轴	5m/s ²	4m/s ²	4m/s ²	3m/s ²	3m/s ²	3m/s ²
	Z轴	4m/s ²	4m/s ²	4m/s ²	3m/s ²	3m/s ²	2m/s ²
	A轴	1500°/s ²	1500°/s ²	1200°/s ²	1000°/s ²	1000°/s ²	800°/s ²
重复定位精度	0.5mm	0.5mm	0.5mm	0.5mm	0.5mm	1mm	1mm
装机功率	4kw	4.5kw	5.5kw	7.5kw	8.2kw	9.5kw	13kw
驱动方式	伺服/步进	伺服/步进	伺服	伺服	伺服	伺服	伺服

产品控制系统



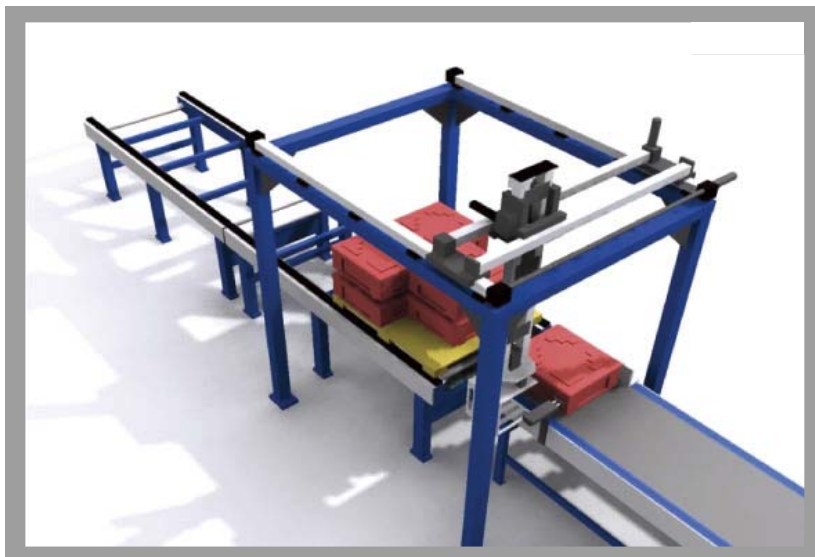
控制系统硬件：
采用“PC+运动控制器”模式
具有较好的 **开放性、可靠性**

控制系统软件：适用于MQZ全系列1~4轴直角坐标机器人，
具有简单实用的机器人示教编程功能；
具有完整的状态监控和管理功能。

产品应用实例

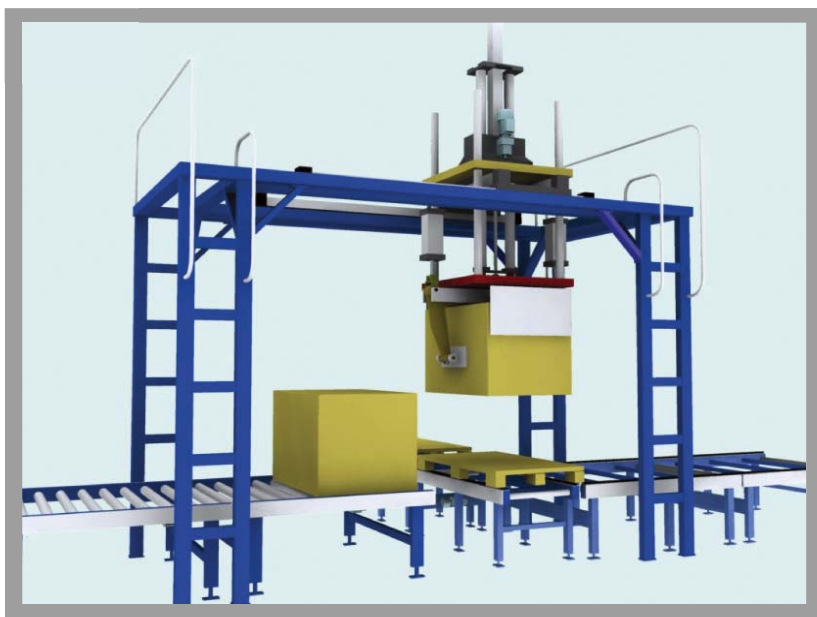
塑料周转箱码垛系统

采用MQZ450系列四轴机器人，完成异型塑料包装箱的码垛。通过示教编程，可实现各种不同垛型的码垛。工作周期8次/min，包装箱重量35kg。机器人工作行程：X轴2000mm；Y轴1200mm；Z轴1100mm；A轴300°。



木箱包装箱搬运和组盘

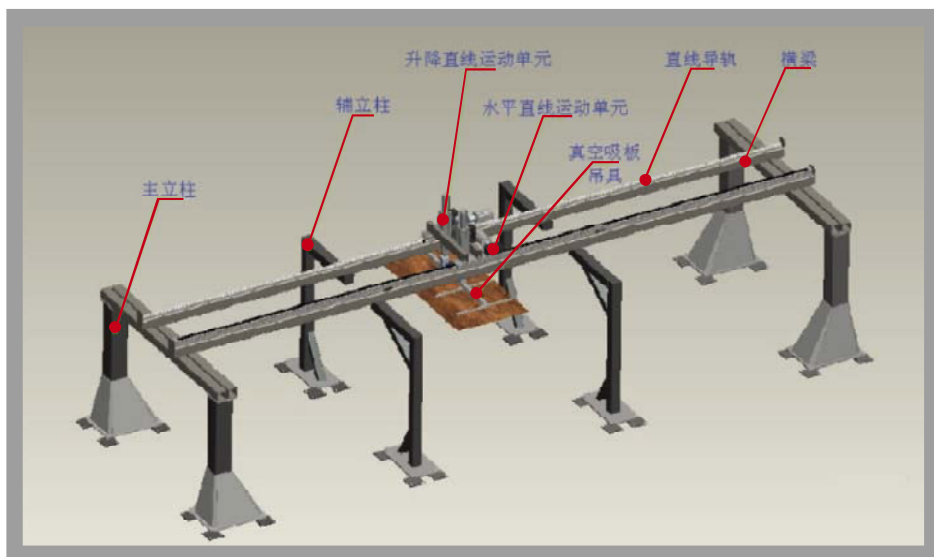
采用MQZ4500系列大负载三轴机器人，完成木箱包装箱的搬运和组盘。通过示教编程，可实现各种不同规格木箱的搬运和组盘。工作周期4次/min。包装箱重量300kg。



产品应用实例

大行程板料移栽

采用MQZ4800系列大负载、大行程两轴机器人，完成板材的搬运和移栽。通过示教编程，可实现不同工位之间的板材搬运和码垛。工作周期6次/min。板材重量400kg。机器人工作行程：X轴15000mm；Z轴500mm。



纸箱包装箱拆垛、码垛系统

采用MQZ4100系列四轴机器人，完成纸箱包装箱的拆垛和码垛。通过示教编程，可实现不同尺寸规格的包装箱码垛和拆垛。工作周期10次/min；包装箱单件重量20kg，可实现一次抓取1~4件。机器人工作行程：X轴2500mm；Y轴1500mm；Z轴1200mm；A轴370°。

