

СКАНЕРЫ ДЛЯ СВАРОЧНЫХ РОБОТОВ РФ627WELD. ПО RIFTEK LAMIA

ОСНОВНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

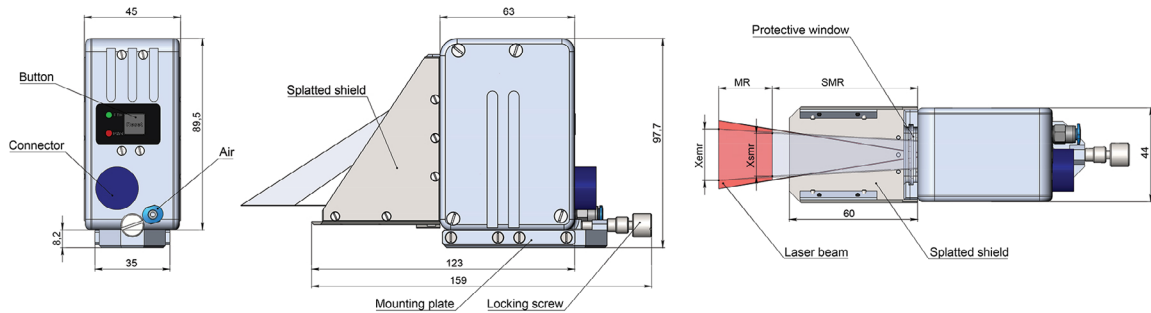
- Лазерные сканеры для сварочных роботов с программным обеспечением
- Распознавание, отслеживание и измерение в режиме реального времени
- Различные протоколы для связи с роботами

Лазерные сканеры RF627 Weld Series. Рабочие диапазоны

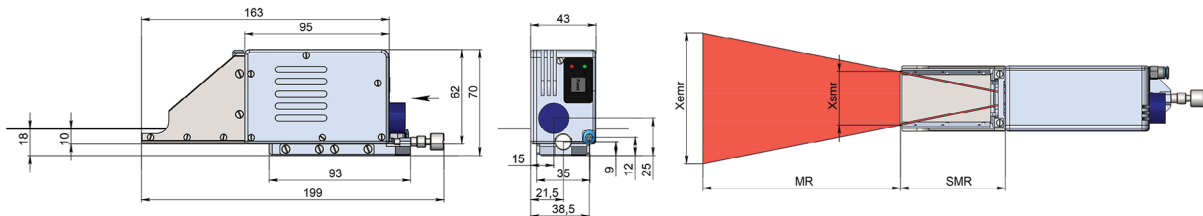
Диапазон	SMR, мм	MR, мм	Xsmr, мм	Xemr, мм	Лазер
65/25-21/25	65	25	21	25	Класс 2М
70/130-35/86	70	130	35	86	
90/250-65/180	90	250	65	180	

Остальные параметры — см. сканеры РФ627

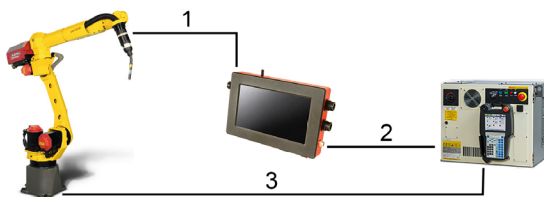
РФ627Weld-65/25-21/25 и РФ627Weld-90/250-65/180



РФ627Weld-70/130-35/86



ШАГ 1

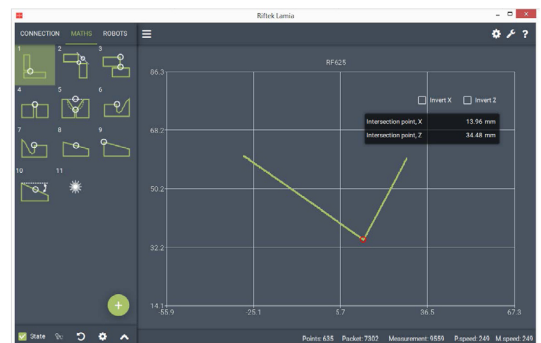


Подключите оборудование в соответствии с функциональной схемой:

1. Подключение между сканером и контроллером RIFTEK RF017 (или ПК) посредством Riftek Lamia
2. Подключение между контроллером RIFTEK RF017 (или ПК) посредством Riftek Lamia и контроллера робота
3. Подключение робота к контроллеру робота

ШАГ 2

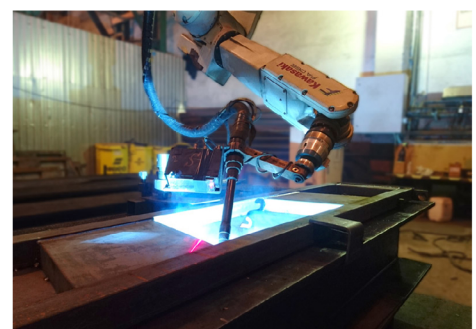
Выберите Шаблон для измерения



ШАГ 3

Выберите Протокол обмена с роботом

Riftek P1	R691 USI	Riftek P2
Sensor s/n: 206162	Sensor s/n: 206162	Sensor s/n: 206162
Sensor target port: 6003	Sensor target port: 6003	Sensor target port: 6003
Protocol: Riftek P1	Protocol: R691 USI	Protocol: Riftek P2
Server address: 127.0.0.1	Server port: 5020	Server port: 502
Server port: 502	Timeout, s: 60	Timeout, s: 60
LOCK SENSOR	<input type="checkbox"/> Debug log	<input type="checkbox"/> Debug log
<input type="checkbox"/> State	LOCK SENSOR	CALIBRATION
	<input type="checkbox"/> State	LOCK SENSOR
		<input type="checkbox"/> State



КАК ЭТО РАБОТАЕТ