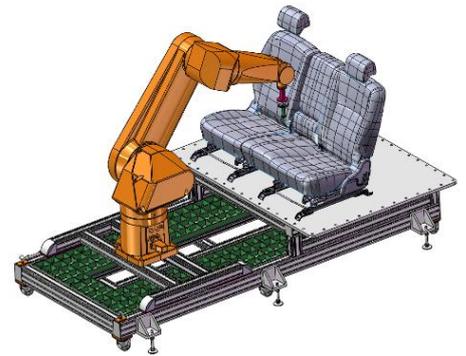


Ri - SLAM - RST

座椅舒适性测试系统

- 适用于各种单人、多人汽车座椅
- 在-45~85°C、5~95%RH 的极端环境下，进行测试试验
- 满足多种汽车座椅硬度、软度测试的技术标准要求
- 加载速度、加载力精确可控



本舒适性测试机器人系统，主要适用于单人汽车座椅或者多人汽车座椅（最多三人）的舒适性测试试验。通过机器人模拟司乘人员在接触座椅的座垫和靠背时，输出的力、位移、时间的关系曲线，检测座椅的舒适性。

本系统主要包括了恒温控制系统、执行器控制系统。恒温控制系统可以通过对工厂气源进行去污、去油、去颗粒、干燥等处理，对机器人执行器进行通气恒温，保障其可以在极端环境（-45~90°C，5~95%RH）条件下正常运行。执行器控制系统可以控制机器人和各种力反馈传感器，结合自主研发的算法技术，向使用者提供了高度可视化的数据、曲线和报告。本系统核心部件使用主流进口品牌，为台架提供了稳定高效地试验体验。

安全性能

控制柜具有紧急制动按钮，机器人控制器具有安全控制回路。

报警和故障信息显示在控制计算机操作界面的屏幕上。

电源系统具有漏电、短路保护。

环境仓内可以设置安全光栅，对人体进行保护。

系统特点

设备可整体移动，快速拼接，方便固定。

可以适配单人汽车座椅或者多人汽车座椅（最多三人）的试验需求。

预留可扩展接口，满足扭矩测量反馈、角度测量反馈、自动拍照等功能。

软件界面友好简洁，可根据试验需求配置，一次性完成多点测试。

可通过平板或手机查阅试验状态。（可定制）

技术参数

产品型号

| | |
|------|--------------|
| 高低温版 | B102N0121S10 |
|------|--------------|

汽车座椅技术参数

| | | |
|--------|--|------|
| 加载速度 | 5±0.1 | mm/s |
| 用于座垫的力 | 0~400 | N |
| 用于靠背的力 | 0~200 | N |
| 加载静止时间 | 0~10 | s |
| 软度测试的力 | 0~50 | N |
| 耐久 | 单人汽车座椅不低于10万次累计无故障测试运行，多人汽车座椅（最多三人）不低于5万次累计无故障测试运行 | |

设备供电

| | | |
|-----|--------|--------|
| 动力电 | 400/50 | VAC/Hz |
| 控制电 | 24 | VDC |
| 功率 | 15 | kW |

控制器工作环境

| | | |
|------|------|------|
| 温度 | 5~40 | °C |
| 相对湿度 | < 90 | % RH |

执行器工作环境

| | | |
|------|--------|------|
| 温度 | -45~85 | °C |
| 相对湿度 | 5~95 | % RH |

机器人执行器技术参数

| | | |
|--------------|---------------|------------|
| 适配机器人型号 | RX 160 | STAUBLI |
| 最大/标准负载 | 34/20 | kg |
| 工作半径 | 1710 | mm |
| 重复定位精度 | ±0.05 | mm |
| 重量 | 248 | kg |
| 防护等级 | IP65 | |
| 压缩空气 | 2/30 | bar/(m³/h) |
| 露点 | -40 | °C |
| 驱动电缆、气管长度 | 10 (可订制) | m |
| 底座尺寸 (L*W*H) | 2500*1200*320 | mm |

