

学校编码: 10384
学 号: 19920091152460

分类号 _____ 密级 _____
UDC _____

厦门大学

硕 士 学 位 论 文

压力变送器法兰密封焊接系统的研究

Research of Welding System for Pressure Transmitter's
Flange Sealing

易绍祥

指导教师姓名 : 胡国清 教授
专业名称 : 测试计量技术及仪器
论文提交日期 : 2012 年 5 月
论文答辩时间 : 2012 年 6 月
学位授予日期 : 2012 年 6 月

答辩委员会主席: _____

评 阅 人: _____

2012 年 6 月

厦门大学学位论文原创性声明

本人呈交的学位论文是本人在导师指导下，独立完成的研究成果。本人在论文写作中参考其他个人或集体已经发表的研究成果，均在文中以适当方式明确标明，并符合法律规范和《厦门大学研究生学术活动规范（试行）》。

另外，该学位论文为()课题(组)的研究成果，获得()课题(组)经费或实验室的资助，在()实验室完成。(请在以上括号内填写课题或课题组负责人或实验室名称，未有此项声明内容的，可以不作特别声明。)

声明人(签名): 易绍祥

2012年6月10日

厦门大学学位论文著作权使用声明

本人同意厦门大学根据《中华人民共和国学位条例暂行实施办法》等规定保留和使用此学位论文，并向主管部门或其指定机构送交学位论文（包括纸质版和电子版），允许学位论文进入厦门大学图书馆及其数据库被查阅、借阅。本人同意厦门大学将学位论文加入全国博士、硕士学位论文共建单位数据库进行检索，将学位论文的标题和摘要汇编出版，采用影印、缩印或者其它方式合理复制学位论文。

本学位论文属于：

- () 1. 经厦门大学保密委员会审查核定的保密学位论文，于 年 月 日解密，解密后适用上述授权。
() 2. 不保密，适用上述授权。

(请在以上相应括号内打“√”或填上相应内容。保密学位论文应是已经厦门大学保密委员会审定过的学位论文，未经厦门大学保密委员会审定的学位论文均为公开学位论文。此声明栏不填写的，默认为公开学位论文，均适用上述授权。)

声明人（签名）：易绍祥

2012年6月10日

厦门大学博硕士论文摘要库

摘要

随着国内工业自动化的不断发展，仪器仪表行业得到了飞速的发展。同时，随着现代工业自动化的智能程度和控制要求的提高，用户对仪器仪表的稳定性、测量精度以及网络通讯能力提出了更高的要求。

对于仪器仪表类精密产品来说，人工操作易对产品质量产生较大不利影响，产品的稳定性和可靠性得不到保证。本课题来源于福建上润精密仪器有限公司的自动化设备的研发项目，以提高产品的稳定性和可靠性，加强巩固其产品在市场上的竞争力。

在压力变送器的生产过程中，影响其质量的关键生产工艺应采用半自动或全自动化加工技术，以保证产品的一致性。根据企业需要，研究设计了一台全自动激光焊接设备，专用于法兰式压力变送器中法兰与隔离膜片的密封焊接。此焊接机采用先进的光纤激光焊接工艺，可容易获得高质量的焊缝，延长压力变送器的使用寿命；以全自动的形式完成工件的装配、定位以及焊接，可有效保证产品的一致性。

本文通过对气动夹具系统、交流伺服定位系统、PLC 控制技术、人机界面技术、激光焊接工艺等进行研究，设计出一台由输送带、气爪机械手、吸盘机械手、可移动激光焊枪、旋转工作台、气动夹具等部件组成的全自动激光焊接机。并利用 CAD/CAM/CAE 一体化的三维软件 Pro/Engineer 完成了整个焊接设备的三维建模和虚拟装配。

关键词：压力变送器；密封焊接；自动化

厦门大学博硕士论文摘要库

Abstract

With the continuous development of the domestic industrial automation, instrumentation industry is developing rapidly. Meanwhile, the modern industrial automation has become more and more intelligent, and control requirements have got more and more strict. So, the instrumentation products must have better performance in stability, measurement accuracy, and communications capabilities, which is used in network control.

Since most of instrumentation products belong to precision level, manual operation may have a great negative impact on the quality of the instrumentation products when processing. Accordingly, the stability and reliability of those products also can't be guaranteed. So the automation equipment must be used in precise instrumentation products processing. The project referred to this paper comes from the Fujian Wide Plus Precision Instruments Co., Ltd. The company needs to develop automation equipment to improve the stability and reliability of its products, and to reinforce the market competitiveness of its products.

In order to guarantee the quality and consistency of pressure transmitter, semi-automation or fully automation technology should be used in critical processes. A laser welding machine for sealing flange with isolating diaphragm was designed, and this welded flange was used for flange-type pressure transmitter. This welding machine takes advantage of the advanced fiber-optic laser welding technology, which can easily obtain high-quality welding seam and extend service life of the pressure transmitter. The automatic process of assembly, clamping and welding helps to guarantee the transmitter consistency.

In this paper, many technologies had been referred, such as pneumatic clamping system, AC servo positioning system, PLC technology, human-machine interface (HMI) technology, the laser welding technology and so on. And then a laser welding machine has been designed, which was made up of a conveyor, a robot for flange, a robot for diaphragm, an adjustable laser torch, a rotary table, a pneumatic clamping system and some other components. By using CAD/CAM/CAE integration 3D

software Pro/Engineer for 3D modeling and virtual assembly, the mechanical design of the welding equipment has been completed.

Key Words: Pressure Transmitter; Seal Welding; Automation

厦门大学博士学位论文摘要库

目录

第一章 绪论	1
1.1 课题研究背景	1
1.1.1 仪器仪表行业自动化现状.....	1
1.1.2 我国仪器仪表产业的问题.....	2
1.2 传感器焊接研究	2
1.2.1 传感器焊接工艺.....	2
1.2.2 激光焊接工艺.....	3
1.3 压力变送器焊接	7
1.3.1 压力变送器介绍.....	7
1.3.2 压力变送器焊接现状.....	8
1.4 课题来源及意义	8
1.5 课题研究的主要内容	9
第二章 焊接系统总体方案设计	11
2.1 系统设计要求	11
2.2 方案总体设计	13
2.2.1 方案结构设计.....	14
2.2.2 方案工作流程制定.....	15
2.3 方案初步论证	16
2.3.1 方案可行性论证.....	16
2.3.2 机构运动学与动力学分析.....	17
2.4 小结.....	22
第三章 系统机械部分研究与设计	23
3.1 伺服电机选型方法	25
3.2 气缸选型方法	28
3.3 自动送料模块设计	31
3.3.1 输送带技术.....	31

3.3.2 输送带选型.....	31
3.3.3 法兰预定位.....	33
3.4 旋转工作台模块设计	36
3.4.1 定位块设计.....	36
3.4.2 旋转台伺服电机选型.....	40
3.5 气爪机械手模块设计	41
3.5.1 气动手爪选型.....	43
3.5.2 V 型手指设计.....	44
3.5.3 气爪机械手组合设计.....	46
3.6 吸盘机械手模块设计	49
3.6.1 真空发生器与吸盘选型.....	49
3.6.2 吸盘机械手组合设计.....	55
3.7 可移动焊枪模块设计	58
3.7.1 压力变送器激光焊接.....	58
3.7.2 激光器选型及模块组装.....	59
3.8 压紧夹具模块设计	62
3.8.1 压紧方式的研究.....	62
3.8.2 可旋转压头的设计.....	64
3.8.3 气动夹具设计.....	66
3.9 小结.....	69
第四章 关键受力零件结构分析	70
4.1 气爪机械手支架	70
4.2 气动夹具系统	71
4.2.1 主压头支架.....	71
4.2.2 辅助压头支架.....	73
4.2.3 轴承夹块.....	75
4.2.4 大铜块.....	76
4.2.5 小铜块.....	78
4.3 焊枪安装支架	80

4.4 小结.....	81
第五章 系统控制部分研究与设计	82
5.1 系统气动回路设计	82
5.2 系统电气控制研究与设计	87
5.2.1 系统电气控制方案研究.....	87
5.2.2 系统电气控制硬件设计.....	88
5.2.3 PLC 程序设计	93
5.3 交流伺服定位的研究	96
5.3.1 伺服系统组成及工作原理.....	97
5.3.2 伺服定位研究.....	98
5.4 人机界面设计	103
5.5 小结.....	106
第六章 总结	107
附录.....	109
参考文献.....	110
硕士期间发表的论文	113
致谢.....	114

厦门大学博硕士论文摘要库

Contents

Chapter1 Introduction	1
1.1 Research background	1
1.1.1 Current automation situation of instruments industry	1
1.1.2 Question of china instruments industry	2
1.2 Research of sensor welding	2
1.2.1 The welding processof sensor	2
1.2.2 Laser welding process.....	3
1.3 Welding of pressure transmitter	7
1.3.1 Introduction of the pressure transmitter	7
1.3.2 Current situation of pressure transmitter welding.....	8
1.4 Source and significance of the issue.....	9
1.5 Main research contents of the issue.....	9
Chapter2 Scheme design of the welding system.....	11
2.1 Design requirements	11
2.2 Primary design and demonstration of scheme	13
2.2.1 Structure design of the system scheme	14
2.2.2 The making of scheme working process.....	15
2.3 Primary demonstration of the system scheme.....	16
2.3.1 Feasibility demonstration of the system scheme	16
2.3.2 Kinematics and dynamic analysis of mechanism	17
2.4 Summary.....	22
Chapter3 The research and design of mechanical parts	23
3.1 The selection method of servo motor.....	25
3.2 The selection method of cylinder	28
3.3 Design of automatic feed module.....	31
3.3.1 Conveyor belt technology	31

3.3.2 Selection of conveyor belt	31
3.3.3 Flange prepositioning.....	33
3.4 Design of rotary table module.....	36
3.4.1 Design of orientation block.....	36
3.4.2 Selection of servo motor for rotary table	40
3.5 Design of robot module with pneumatic gripper	41
3.5.1 Selection of pneumatic paw	43
3.5.2 Design of V type finger.....	44
3.5.3 Design of robot with pneumatic gripper	46
3.6 Design of robot module with vacuum sucker	49
3.6.1 Selection of vacuum generator and sucker	49
3.6.2 Design of the vacuum sucker robot	55
3.7 Design of adjustable welding torch module.....	58
3.7.1 Laser welding for sensor	58
3.7.2 Selection and assembly of Laser device	59
3.8 Design of clamping fixture module.....	62
3.8.1 Research of clamping methods	62
3.8.2 Design of rotatable clamp	64
3.8.3 Design of pneumatic clamp	66
3.9 Summary.....	69
Chapter4 Structure analysis of Key parts	70
4.1 No.3 bracket of the robot with pneumatic gripper	70
4.2 Pneumatic fixture system	71
4.2.1 Bracket of primary clamp	71
4.2.2 Bracket of aided clamp	73
4.2.3 The No.13 Clip piece of bearing.....	75
4.2.4 Brass block of big size	77
4.2.5 Brass block of small size.....	89
4.3 Installation bracket of the laser torch	80

4.4 Summary.....	81
Chapter5 Research and design of control system	82
5.1 Design of pneumatic system	82
5.2 Research and design of electrical control system.....	87
5.2.1 Scheme research of electrical control system	87
5.2.2 Hardware design of electrical control system	88
5.2.3 Design of PLC program	93
5.3 Research of positioning control of AC servo system.....	96
5.3.1 Structure and working principle of servo system.....	97
5.3.2 Research of positioning control	98
5.4 Application of human-machine interface.....	103
5.5 Summary.....	106
Chapter6 Conclusions	107
Appendix	109
References	110
Publications.....	113
Acknowledgements.....	114

厦门大学博硕士论文摘要库

Degree papers are in the "[Xiamen University Electronic Theses and Dissertations Database](#)". Full texts are available in the following ways:

1. If your library is a CALIS member libraries, please log on <http://etd.calis.edu.cn/> and submit requests online, or consult the interlibrary loan department in your library.
2. For users of non-CALIS member libraries, please mail to etd@xmu.edu.cn for delivery details.

厦门大学博硕士论文摘要库