电磁检测专家
济宁鲁科

磁粉检测机器人

LKMT-A6

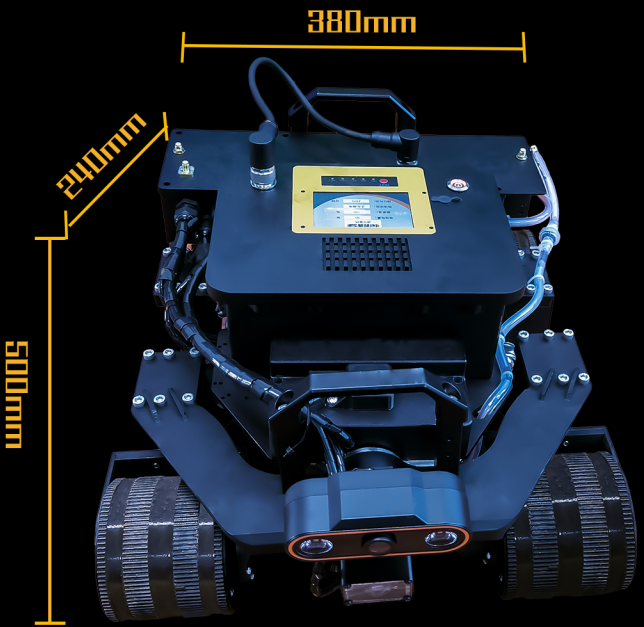
检测范围：≥ϕ2m容器；
自主寻找焊缝进行磁粉探伤；
检测速度：0—6m/min；
提升力：≥156.8N（16kg）；

多角度展示

>>>

产品尺寸

>>>



适用场景

>>>

适用于大型压力容器、储罐等设备磁粉自动化检测

无线遥控

>>>

遥控距离：大于1km（空旷无干扰）

无线遥控控制，配备高清摄像头实时监控检测路径

远程操控

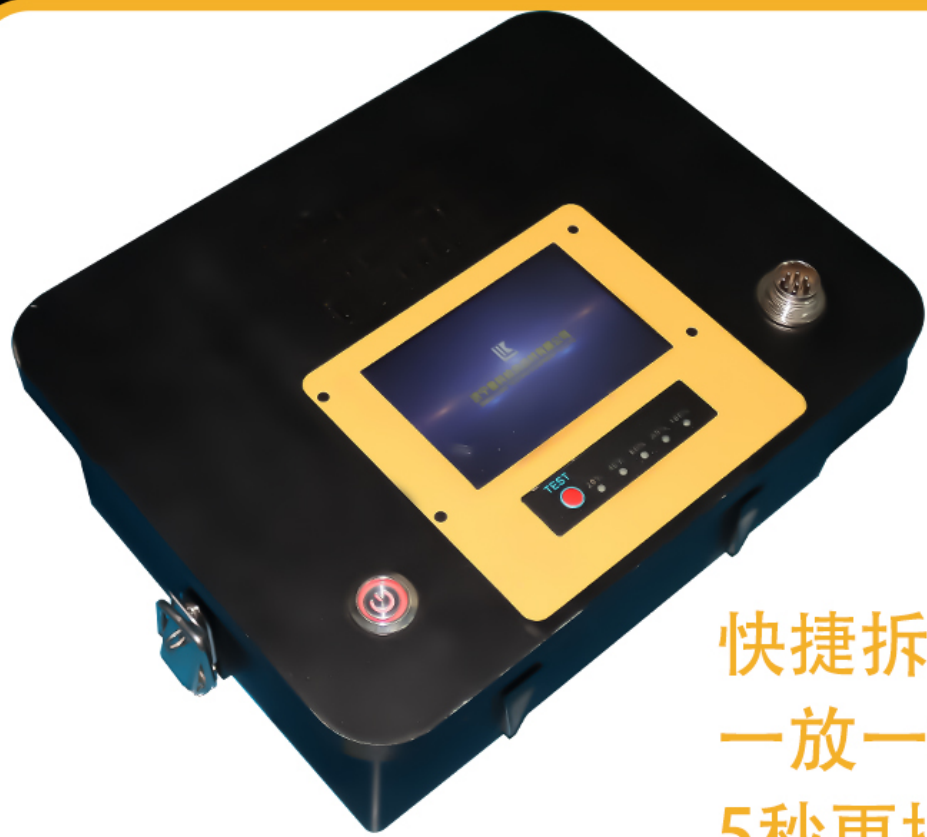
>>>

遥控器客户端实时显示设置的检测数据
可以远程查看与存储

主备用电源

>>>

采用有线供电与机载供电两种供电形式并存的形式
机器人端采用低压直流供电
有线供电异常时自动切换机载供电
机载电池电量低时进行预警，保证机器人安全返回



快捷拆换电池组
一放一扣即可实现更换
5秒更换

提升力强

>>>

提升力强，提升力≥156.8N（16kg）

屏幕显示

>>>

仪器主机自带显示屏，实时显示设备电池的各类状态

摄像头像素：500W；

图像分辨率：2289*1080；

探伤方式

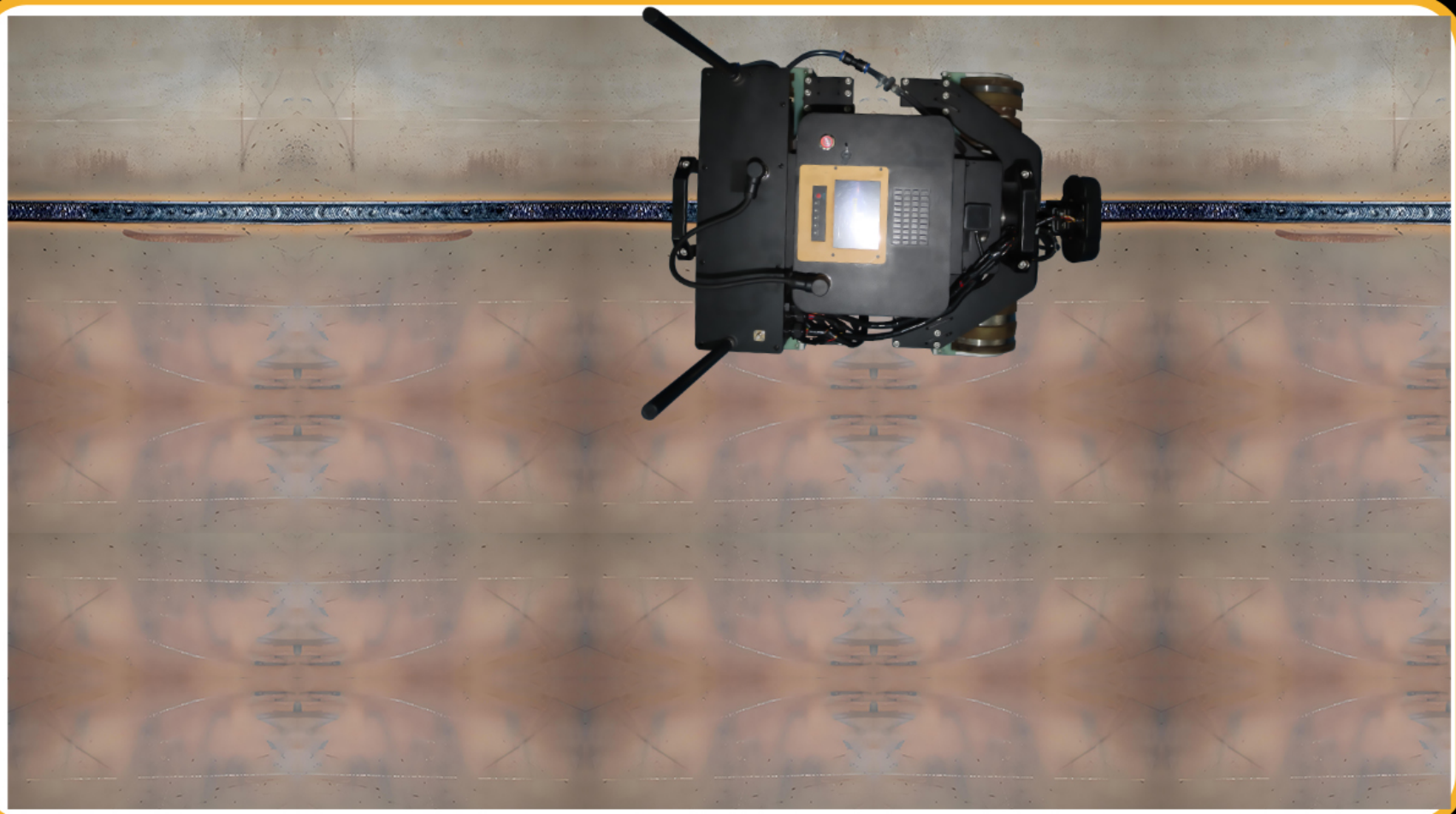
>>>

挂载E型磁粉探头,可进行旋转磁场磁粉探伤
可对直径2m以上球罐、储罐等容器进行探伤

智能识别

>>>

搭载光学传感器模组
能够自动识别焊缝位置凸起或凹陷特征
实现自主寻找焊缝进行磁粉探伤



黑白光两用

>>>

探伤位置配备白光灯及紫外线灯

可用于普通磁粉探伤及荧光磁粉探伤

磁悬液施加

>>>

磁悬液通过有线供电线中集成的输液管实现磁悬液至机器人端口的供给

(输液管长度可调节定制)

机载磁悬液喷头方向、角度、雾化大小、喷涂压力均可调节

自动搅拌

>>>

仪器外部配有自动搅拌、储存磁悬液装置
磁悬液自动搅拌，防止沉淀

按压开关即可搅拌

应用领域 >>>

压力管道

压力容器

船舶工业

石油石化

航空航天

电力设备

工业制造

高校科研

钢结构

军工

核电

铁路