

纳博特斯克 帝人减速机 RV减速机 天津晟华晔机器人公司

产品名称	纳博特斯克 帝人减速机 RV减速机 天津晟华晔机器人公司
公司名称	天津晟华晔机器人有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	天津市北辰区天津工业园京福公路东侧优谷新科技园1-3号楼
联系电话	18322311201

产品详情

大量应用在关节型机器人上的减速器

作为工业机器人核心零部件的精密减速器，与通用减速器相比，机器人用减速器要求具有传动链短、体积小、功率大、质量轻和易于控制等特点。精密减速器使机器人伺服电机在一个合适的速度下运转，并地将转速降到工业机器人各部位需要的速度，提高机械体刚性的同时输出更大的力矩。

大量应用在关节型机器人上的减速器主要有两类：RV减速器和谐波减速器。一般将RV减速器放置在机座、大臂、肩部等重负载的位置，即主要用于20公斤以上的机器人关节；而将谐波减速器放置在小臂、腕部或手部，即20公斤以下机器人关节。另外，行星减速器一般用在直角坐标机器人上。

蜗轮蜗杆减速机的使用在我们生活中有着广泛的应用，此设备的使用和其他设备一样，在运行期间一定会产生轻微振动，RV减速机，如果振动频率过高就要担心是否出现异常情况了，RV减速机多少钱，今天我们就具体地看一下：

对于减速机安装及其基座状况，地脚结合面上下振动差值，均小于 $5\mu\text{m}$ ，显示无减速机整体安装不牢固情况，减速机振动值较大，其高速轴水平振动值不大于 0.35mm ，已大大超过 0.08mm 的标准值，需进行分析和处理。

而测量减速机基座水平方向明显较高，且基座在垂直约 400mm 的上下距离内振值相差接近 $90\mu\text{m}$ ，结合基座为 20mm 钢板焊接构件，支撑筋板较少，以及减速机 1830Kg 自重，工作转速 1480rpm 的结构布置，纳博特斯克 帝人减速机，刚度明显偏弱。因此基座刚性不足为减速机振动较大的主要原因，这也对振动组成中的一倍频分量起了明显的放大作用。

蜗轮蜗杆减速机设备中的激振力有：电机传递扭矩产生的力；减速机转子残余不平衡力；减速机齿轮的啮合作用力。而支撑系统的刚度，有以下影响因素：减速机各转轴的支撑轴承；减速机本体的安装情况；减速机支座刚度，其中对刚度有直接关系的是减速机各转轴的支撑轴承及其支座刚度状况。

减速器之间是否存在取代关系

正方观点：

RV减速器较机器人中常用的谐波传动具有高得多的疲劳强度、刚度和寿命，而且回差精度稳定，不像谐波传动那样随着使用时间增长运动精度就会显著降低。所以许多国家的机器人传动多采用RV减速器，因此，RV减速器在先进机器人传动中有逐渐取代谐波减速器的发展趋势。

这些产品在某些型号上确实存在替代关系，但这几类减速器只能实现部分替代。绝大部分情况下，RV减速机供应商，各类减速器很难实现替换，比如在速比方面，谐波和RV的速比都要远远大于行星，所以小速比领域是行星的天下。当然行星的速比是可以做大的，但是很难去替换谐波和RV。又比如刚性方面，行星和RV的刚性要好于谐波，在体现刚性的使用工况下，谐波很难有好的表现。

纳博特斯克 帝人减速机-RV减速机-天津晟华晔机器人公司由天津晟华晔机器人有限公司提供。天津晟华晔机器人有限公司是从事“机器人”的企业，公司秉承“诚信经营，用心服务”的理念，为您提供更好的产品和服务。欢迎来电咨询！联系人：康经理。