

# 梅州市电子厂YAMAHA四轴机器人维修

产品名称	梅州市电子厂YAMAHA四轴机器人维修
公司名称	东莞市固远机器人维修有限公司
价格	1718.00/台
规格参数	雅马哈:20kg 控制器:RC700 本体:YK500
公司地址	东莞市南城街道天安数码城C2栋305室
联系电话	13826983149 13592782635

## 产品详情

它是整合控制论、机械电子、计算机、材料和仿生学的产物。在工业、农业、建筑业甚至等领域中均有重要用途。上对机器人维修的概念已经逐渐趋一致。一般来说，人们都可以接受这种说法，即机器人维修是靠自身动力和控制能力来实现各种功能的一种机器。

自动化机器人维修中机械手臂的设计要求有哪些。1、手臂应承载能力大、刚性好、自重轻自动化机器人维修中手臂的刚性直接影响到手臂抓取工件时动作的稳性、运动的速度和定位精度。如刚性差则会引起手臂在垂直面内的弯曲变形和水面内侧向扭转变形，机械手手臂就要产生振动，或动作时工件卡死无法工作。

为此，手臂一般都采用刚性较好的导向杆来加大手臂的刚度，各支承、连接件的刚性也要有一定的要求，以保证能承受所需要的驱动力。2、手臂的运动速度要适当，惯性要小机械手的运动速度一般是根据产品的生产节拍要求来决定的，但不宜盲目追求高速度。

机械手手臂由静止状态达到正常的运动速度为启动，由常速减到停止不动为制动，速度的变化过程为速度特性曲线。手臂自重轻，其启动和停止的稳性就好3、手臂动作要灵活手臂的结构要紧湊小巧，才能做手臂运动轻快、灵活。

在运动臂上加装滚动轴承或采用滚珠导轨也能使手臂运动轻快、稳。此外，对了悬臂式的机械手，还要考虑零件在手臂上布置，就是要计算手臂移动零件时的重量对回转、升降、支撑中心的偏重力矩。偏重力矩对手臂运动很不利，偏重力矩过大，会引起手臂的振动，在升降时还会发生一种沉头现象，还会影响运动的灵活性，严重时手臂与立柱会卡死。

所以在设计手臂时要尽量使手臂重心通过回转中心，或离回转中心要尽量接，以偏力矩。对于双臂同时操作的机械手，则应使两臂的布置尽量对称于中心，以达到衡。4、位置精度高机械手要较高的位置精度，除采用的控制方法外，在结构上还注意以下几个问题：（1）机械手的刚度、偏重力矩、惯及缓冲效果都直接影响手臂的位置精度。

（2）加设定位装置和行程检测机构。（3）合理选择机械手的坐标形式。直角坐标式机械手的位置精度较高，其结构和运动都比较简单、误差也小。而回转运动产生的误差是放大时的尺寸误差，当转角位置一定时，手臂伸出越长，其误差越大；关节式机械手因其结构复杂，手端的定位由各部关节相互转角来确定，其误差是积累误差，因而精度较差，其位置精度也更难保证。