

码垛机械抓手的工作原理 百度360搜索山东帕斯科

产品名称	码垛机械抓手的工作原理 百度360搜索山东帕斯科
公司名称	帕斯科（山东）机器人科技有限公司
价格	9800.00/组
规格参数	品牌:帕斯科山东机器人科技有限公司 用途:搬运码垛 领域:服装、食品等
公司地址	山东省泰安市肥城市新城办事处刘庄大街D区17-24号（注册地址）
联系电话	17515285903

产品详情

码垛机械手工作原理 码垛机的运动机构，使手部完成各种转动（摆动）、移动或复合运动来实现规定的动作，改变被抓持物件的位置和姿势。为了抓取空间中任意位置和方位的物体，需有6个自由度。自由度是机械手设计的关键参数。自由度越多，码垛机械手的灵活性越大，通用性越广，其结构也越复杂。一般码垛机械手有2~3个自由度。控制系统是通过对码垛机械人每个自由度的电机的控制，来完成特定动作。帕斯科山东机器人科技有限公司作为智能工厂服务商，从智能制造解决方案的提供，到工业电气产品的一站式采购，从智能制造培训到维护保养，围绕设备的智能升级改造、生产加工、设备、技能培训等多个方面，实现生产的智能、环保和安全。帕斯科（山东）机器人科技有限公司经销的码垛机器人的品种齐全、价格合理。欢迎新老客户来我司洽谈合作。