

# Kawasaki机器人高速旋转时电机差错计数器溢出故障

产品名称	Kawasaki机器人高速旋转时电机差错计数器溢出故障
公司名称	东莞市固远机器人维修有限公司
价格	3262.00/件
规格参数	品牌:Kawasaki 控制柜:E02 产地:进口
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

并联机构有两个构成部分，分别是手腕和手臂。手臂活动区域对活动空间有很大的影响，而手腕是工具和主体的连接部分。与串联机器人相比较，并联机器人具有刚度大、结构、承载能力大、微动精度高、运动负荷小的优点。

在位置求解上，串联机器人的正解容易，但反解十分困难；而并联机器人则相反，其正解困难，反解却非常容易。2.驱动系统驱动系统是向机械结构系统提供动力的装置。根据动力源不同，驱动系统的传动方式分为液压式、气压式、电气式和机械式4种。

早期的工业机器人采用液压驱动。由于液压系统存在泄露、噪声和低速不等问题，并且功率单元笨重和昂贵，目前只有大型重载机器人、并联加工机器人和一些特殊应用使用液压驱动的工业机器人。气压驱动具有速度快、系统结构简单、维修方便、价格低等优点。

电力驱动是目前使用zui多的一种驱动方式，其特点是电源取用方便，响应快，驱动力大，信检测、传递、处理方便，并可以采用多种灵活的控制方式，驱动电机一般采用步进电机或伺服电机，目前也有采用直接驱动电机，但是造价较高，控制也较为复杂，和电机相配的减速器一般采用谐波减速器、摆线针轮减速器或者行星齿轮减速器。