

第七轴桁架机械手 龙式自动化工业机器人手臂

产品名称	第七轴桁架机械手 龙式自动化工业机器人手臂
公司名称	广州市第七轴机器人设备有限公司
价格	188880.00/件
规格参数	品牌:广州第七轴 重复定位精度: $\pm 0.1\text{mm}$ Z轴末端负载:50-2900kg
公司地址	广州市南沙区大涌路62号3栋206房
联系电话	020-83150912 18026416628

产品详情

桁架机械手由主体、驱动体系和操控体系三部分组成。按机器人结构分类为直角坐标型，机械手沿二维直角坐标系移动。主体部分一般选用龙门式结构，由y向横梁与导轨、z向滑枕、十字滑座、立柱、过渡衔接板和基座等部分组成，移动部件为质量较轻的十字滑座和z向滑枕，滑枕选用由铝合金拉制的型材。横梁选用方钢型材，在横梁上设备有导轨和齿条，经过滚轮与导轨接触，整个机械手都悬挂在其上。

桁架机械手自动化生产线对设备的要求：

- 1、生产线设备夹具具有自动夹紧、松开功能，在机械手系统信号的控制下实现自动夹紧、松开功能以配合上下料动作；
- 2、生产线设备钣金预留天窗位置或者自动门模块，配合我司对应电控信号与机械手通信；
- 3、生产线设备具备通信通过重载接插件（或航空插头）的连接方式与机械手通信；
- 4、生产线设备具备大于机械手手爪动作安全范围的内部（干涉）空间；
- 5、生产线设备使夹具定位面无残留铁屑，或时而增加气吹清理（清理时卡盘需转动）；

机械夹持器的设计和结构多种多样，常见的形式有爪式、钳式、夹持式等。抓手通常由可开启和闭合的爪组成，它们可以抓取物体。钳子式机械夹持器类似于一副钳子，它能容纳物体并施加一定的压力。夹持器通常由两个移动的夹持器组成，它们可以容纳物体并具有更大的灵活性。