

机床上下料桁架机械手 大跨度桁架机器人

产品名称	机床上下料桁架机械手 大跨度桁架机器人
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

桁架机器人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。

桁架机械手可以凭借可编程序来处理和执行任务。机械手主要由手臂、反转设备、运动部件及驱动部件组成。经过对工件外形或工件上定位支撑点定位夹持工件。一套机械手可完结不同品种的工件转移作业。夹持定位模块可依据产品质量和外形的巨细选用系列化规划，机械手上的夹持定位模块设备方法相同，针对不同系列的工件，只需切换相应的夹持定位模块即可，满意快速切换的需求。

桁架机械手有多种标准和系列。在挑选时，依据被运送工件的质量，加工的节拍来选取。但机械手的手臂，夹持方法，则依据被运送工件的形状、结构及机床夹具定夹方法来规划。

桁架机械手是一种建立在直角X，Y，Z三坐标系统基础上，对工件进行工位调整，或实现工件的轨迹运动等功能的全自动工业设备。其控制核心通过工业控制器(如: PLC，运动控制，单片机等)实现。通过控制器对各种输入(各种传感器，按钮等)信号的分析处理，完成X，Y，Z三轴之间的联合运动，以此实现一整套的全自动作业流程。欢迎咨询！