

数控机床桁架机械手搬运 自动上下料桁架式机器人

产品名称	数控机床桁架机械手搬运 自动上下料桁架式机器人
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。

桁架机器人的执行系统承担着主要的操作任务，它有很多组成部分，如机械手、手腕、手臂、立柱等。

一、驱动系统

这是桁架机器人执行生产、加工任务的驱动装置，其组成有动力、调节和辅助设备。我们常见的一些驱动方法包括液压、气压、机械驱动方式。

二、操作系统

桁架机器人运行时，控制系统的功能是指派机械手完成所需的动作。

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。例如，在轿车发起机加工柔性主动线物流运送中，桁架机械手的夹持模块会依据缸体、缸盖、曲轴等工件的外形特色。柔性机械手上选用气缸和电机进行定位和夹持模块的切换驱动，一套机械手可完结不同品种的工件转移作业。

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。桁架机械手的夹持模块会依据缸体、缸盖、曲轴等工件的外形特色。柔性机械手上选用气缸和电机进行定位和夹持模块的切换驱动，一套机械手可完结不同品种的工件转移作业。