

数控机床桁架机械手 龙思达 南漳桁架机械手

产品名称	数控机床桁架机械手 龙思达 南漳桁架机械手
公司名称	襄阳龙思达智控技术有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	湖北省襄阳市高新技术开发区台子湾路68号
联系电话	13871752999

产品详情

悬臂气杆伸出 至前限位后传感器接收信号，手臂气杆伸出 至下限位后0.5s延时后气爪夹紧 0.5s延时后手臂气杆缩回 至上限位后传感器接收信号，数控机床桁架机械手，悬臂气杆缩回 至后限位后传感器接收信号，旋转气缸使机械手右转 至右限位后传感器接收信号 悬臂气杆伸出 至前限位后传感器接收信号，手臂气杆伸出 至下限位后0.5s延时后气爪松弛 机械手臂气杆缩回 至上限位传感器接收信号，车床桁架机械手，悬臂气杆缩回 至后限位传感器接收信号，旋转气缸使机械手左转 回归初始位置，完成一个搬运工作循环。若不按下SB6停止按钮，机械手会持续循环完成上述工作流程，若按下停止按钮，机械手会在完成当前循环后停止并回到原位即初始位置。

在机械手臂的液压缸选用上，要使液压缸的直径大一些，南漳桁架机械手，这样手臂的整体强度比较高，而对于液压缸的校核可以通过以下公式进行核对：

活塞杆直径的校核公式：

式中：F——活塞杆上的作用力； $[\sigma]$ ——活塞杆材料的许用应力。

缸体壁厚的校核公式：

式中：D——缸筒内径； p_y ——缸筒的试验压力。

桁架机械手的运动为机械手在桁架上做水平运动，到达指定位置后，机械手下降运动

X轴组件、Y轴组件、Z轴组件，三个运动组件为桁架机械手的核心组件，其定义规则遵循笛卡尔坐标系，各轴组件通常由结构件、导向件、传动件、传感器检测元件以及机械位组件、夹具、控制柜等部分组成。

1.桁架机器人机械手结构件通常由铝型材或方管，矩形管等结构组成，其作用是作为导向件、传动件等组件的安装底座，同时也是桁架式机械手负载的主要承担者；

数控机床桁架机械手-龙思达-南漳桁架机械手由襄阳龙思达智控技术有限公司提供。襄阳龙思达智控技术有限公司（www.xylsdzk.com）在电子、电工产品制造设备这一领域倾注了无限的热忱和热情，龙思达一直以客户为中心、为客户创造价值的理念、以品质、服务来赢得市场，衷心希望能与社会各界合作，共创成功，共创辉煌。相关业务欢迎垂询，联系人：苏先生。