

注塑机机械手 大正百恒注塑机械手 机械手

| | |
|------|----------------------|
| 产品名称 | 注塑机机械手 大正百恒注塑机械手 机械手 |
| 公司名称 | 芜湖大正百恒智能装备有限公司 |
| 价格 | 面议 |
| 规格参数 | |
| 公司地址 | 芜湖县安徽新芜开发区西支七路2518号 |
| 联系电话 | 19955323453 |

产品详情

重复精度这个参数的选择也取决于应用。重复精度是机械手在完成每一个循环后，到达同一位置的准确度/差异度。通常来说，机械手可以达到0.5mm以内的精度，甚至更高。例如，如果机械手是用于制造电路板，机械手，你就需要一台超高重复精度的机械手。如果所从事的应用精度要求不高，那么机械手的重复精度也可以不用那么高。精度在2D视图中通常用“±”表示。实际上，由于机械手并不是线性的，其可以在公差半径内的任何位置。

机械手的执行机构包括手部、手腕、手臂和立柱等部件，有的还增设行走机构。

1、手部

即与物件接触的部件。

2、手腕

是连接手部和手臂的部件，并可用来调整被抓取物件的方位(即姿势)

3、手臂

手臂是支承被抓物件、手部、手腕的重要部件。手臂的作用是带动手指去抓取物件，注塑机机械手，并按预定要求将其搬运到规定的位置。工业机械手的手臂通常由驱动手臂运动的部件(如油缸、液压缸、齿轮齿条机构、连杆机构、螺旋机构和凸轮机构等)与驱动源(如液压、液压或电机等)相配合，以实现手臂的各种运动。

4、立柱

立柱是支承手臂的部件，立柱也可以是手臂的一部分，手臂的回转运动和升降(或俯仰)运动均与立柱有

密切的联系。机械手的立柱因工作需要，有时也可作横向移动，即称为可移式立柱。

5、机座

机座是机械手的基础部分，机械手执行机构的各部件和驱动系统均安装于机座上，故起支撑和连接的作用。

驱动机构是工业机械手的重要组成部分。根据动力源的不同，垃圾桶机械手，工业机械手的驱动机构大致可分为液压、气动、电动和机械驱动等四类。采用液压机构驱动机械手，结构简单、尺寸紧凑、重量轻、控制方便。

在机械手的控制上，有点动控制和连续控制两种方式。大多数用插销板进行点位控制，也有采用可编程序控制器控制、微型计算机控制，采用凸轮、磁盘磁带、穿孔卡等记录程序。主要控制的是坐标位置，并注意其加速度特性。

注塑机机械手-大正百恒注塑机械手-机械手由芜湖大正百恒智能装备有限公司提供。芜湖大正百恒智能装备有限公司（www.dzjixieshou.com）拥有很好的服务与产品，不断地受到新老用户及业内人士的肯定和信任。我们公司是商盟认证会员，点击页面的商盟客服图标，可以直接与我们客服人员对话，愿我们今后的合作愉快！