

伺服注塑机机械手 常州注塑机机械手 大正百恒机械手生产

产品名称	伺服注塑机机械手 常州注塑机机械手 大正百恒机械手生产
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

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，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，也有采用可编程程序控制器控制、微型计算机控制，注塑机机械手生产厂家，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。

冲床机械手的运动控制方式为：

- 1、由伺服电机驱动可旋转角度为 360° 的气控机械手(有光电传感器确定起始0点)；
- 2、由步进电机驱动丝杠组件使机械手沿X、Y轴移动(有x、y轴限位开关)；
- 3、可回旋 360° 的转臂机构能带动机械手及丝杠组自由旋转(其电气拖动部分由直流电动机、光电编码器、接近开关等组成)；
- 4、旋转基座主要支撑以上3部分；
- 5、气控机械手的张合由气压控制(充气时机械手抓紧，放气时机械手松开)。

机械手的动力元件——液压泵的计算

液压泵是标准件，其选择依据是额定压力和流量。

1) 小泵

当手臂回转、手腕回转、手指松紧及定位缸工作时，只有小流量泵供油。

手臂回转时，液压马达的额定压力为10MPa，流量为 $q_t = nV = 1800 \times 18.2 = 32.8\text{L/min}$

手腕回转时，伺服注塑机机械手，液压马达的额定压力为10 MPa，流量为 $q_t = nV = 1800 \times 10.9 = 19.6\text{L/min}$

手指松紧时，液压缸的工作压力为10 MPa，流量为 $q_t = A1V_{\max} = 42D \times V_{\max} = 4 \times 0.042 \times 3 \times 10^3 = 3.76\text{L/min}$

定位缸工作时，液压缸的工作压力为4 MPa，常州注塑机机械手，流量为 $q_t =$

$A1V_{\max} = V_{\max} = 4 \times 0.022 \times 3 \times 10^3 = 0.94\text{L/min}$

2) 大泵

当手臂伸缩、手臂升降时，大、小泵同时供油。

手臂升降时，液压缸工作压力为4 MPa，流量为 $q_t = A1V_{\max} = 42D \times V_{\max} = 4 \times 0.042 \times 36 \times 10^3 = 45.2\text{L/min}$ 。

手臂伸缩时，液压缸工作压力为4 MPa，流量为 $q_t = A1V_{\max} = 42D \times V_{\max} = 4 \times 0.012 \times 12 \times 10^3 = 0.94\text{L/min}$

伺服注塑机机械手-常州注塑机机械手-大正百恒机械手生产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）位于芜湖县安徽新芜开发区西支七路2518号。在市场经济的浪潮中拼搏和发展，目前大正百恒机械手在工业制品中享有良好的声誉。大正百恒机械手取得商盟认证，我们的服务和管理水平也达到了一个新的高度。大正百恒机械手全体员工愿与各界有识之士共同发展，共创美好未来。