

机械手厂家 惠州伯朗特公司 压铸机械手厂家

产品名称	机械手厂家 惠州伯朗特公司 压铸机械手厂家
公司名称	惠州市伯朗特自动化科技有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	惠州市仲恺高新区惠环斜下65号小区一楼115号
联系电话	13539001529

产品详情

惠州市伯朗特自动化科技有限公司，专注研发、生产、销售机器人和机械手。

机械手的手臂行程是指手臂上下运动的位移。在选型时，要注意手臂有足够的行程取到产品。以下是手臂行程的经验计算公式：手臂行程=注塑机模板中心距+加高底座+手臂底端到基座底的距离+50mm。

机械手可能会产生故障的原因，由于机械手衔接部位大大都是螺丝固定，可能会因为长时间震动形成螺丝松动松脱;而形成机械手散架，部件的衔接块断裂等。

惠州市伯朗特自动化科技有限公司，专注研发、生产、销售机器人和机械手。机械手主要有以下几部分组成：

- 1.手部或称抓取机构。
- 2.传送机构或称臂部。
- 3.驱动部分是前两部分的动力。
- 4.操控部分。
- 5.其它部分如机体、行走机构、行程检测设备和传感设备等。

机械手由多个连杆和关节组成。机械手一般由底座、执行机构，如夹钳、吸盘等，六轴机械手厂家，以及它们之间的关节和连杆组成，机械手能够在其活动范围内，实现任意运动和转向，我们一般把活动的

关节称为自由度。

二次元机械手的控制要求，二次元机械手一个循环周期可分为8步。

一步是当工作台A上有工件出现时(可以由光电耦合器I0.3=ON检测到)，焊接机械手厂家，机械手开始下降。当机械手下降到到位时(可以由限位开关I0.5=ON检测到)，机械手停止下降，机械手厂家，一步结束。

第二步是机械手在位开始抓紧工件，约10秒钟(T101=ON)抓住、抓紧，第二步结束。

第三步是机械手抓紧工件上升，当机械手上升到位时(可以由限位开关I0.4=ON检测到)，机械手停止上升，第三步结束。

第四步是机械手抓紧工件右移，压铸机械手厂家，当机械手右移到位时(可以由限位开关I0.7=ON检测到)，机械手停止右移，第四步结束。

第五步是机械手在右位开始下降，当机械手下降到工作台B到位时(可以由限位开关I0.5=ON检测到)，机械手停止下降，第五步结束。

第六步是机械手开始放松工件，所需时间大约10秒钟(T102=ON)，10秒钟之后工件放开，第六步结束。

第七步是机械手开始上升，机械手上升到位时(可以由限位开关I0.4=ON检测到)，停止上升，第七步结束。

第八步是机械手在高位开始左移，当左移到位时(可以由限位开关I0.6=ON检测到)，机械手停止左移。第八步结束。

机械手厂家-惠州伯朗特公司-压铸机械手厂家由惠州市伯朗特自动化科技有限公司提供。机械手厂家-惠州伯朗特公司-压铸机械手厂家是惠州市伯朗特自动化科技有限公司(www.gdbrotherobot.com)升级推出的，以上图片和信息仅供参考，如了解详情,请您拨打本页面或图片上的联系电话，业务联系人：王先生。