

---



---

## 摘 要

随着工业技术的发展,人类社会已进入自动化时代。因为机械手可以用来替换人工来做更危险的工作。自动化机械手广泛用于工业工程中,其中工业操纵器是最广泛使用的。工业机器人是模仿人类运动的机器。它们可以取代许多手动操作机械并实现更高的效率。

本文介绍了用于夹持外圆件的上下料机械手的设计。它采用液压驱动,点位程序控制,工作稳定和操作简单。

本文主要介绍机械手的提升和旋转的设计和计算。与机器人的知识基础出发,介绍了关于组成,分类,设计手腕,手臂和液压控制各种方案,然后进行比较,并表示按照本文所要求的功能工作原理的不同模式设计。从中可以确定最优解,并且其方案用于基于其结构设计,并且计算动力和发动机扭矩。重点介绍机身设计,设计原理和机械手步骤,分析设计中要解决的问题,讨论机械手的稳定性和定位精度。细节设计并分析了机器人使用的液压控制方法和过程。但由于缺乏经验和知识有限,不可避免地存在错误并需要改进。

**关键词:** 机械手; 液压; 驱动力; 定位精度

以上内容仅为本文档的试下载部分,为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文,请访问:

<https://d.book118.com/215233234313012012>