

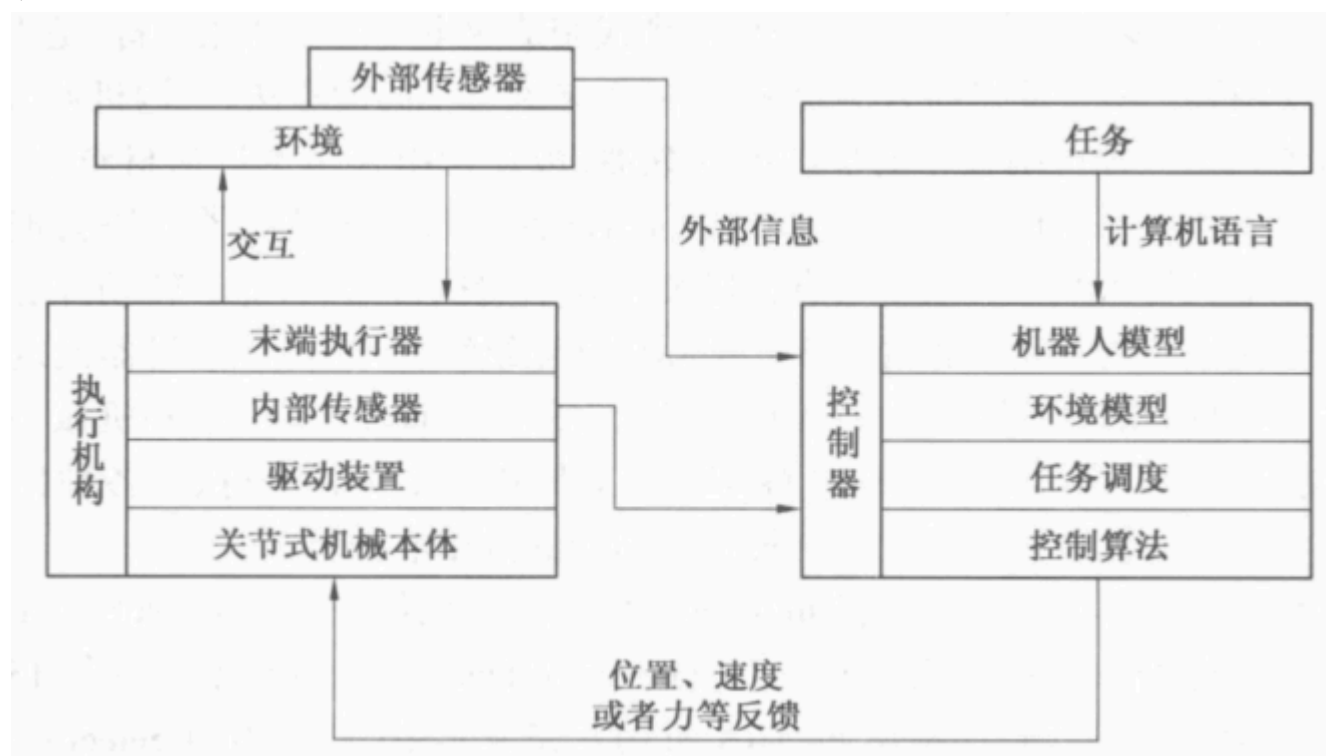
机器人定义

- 像人或人的一部分，能模仿人的动作
- 具有智力或感觉与识别能力
- 人造的机器或机械电子装置

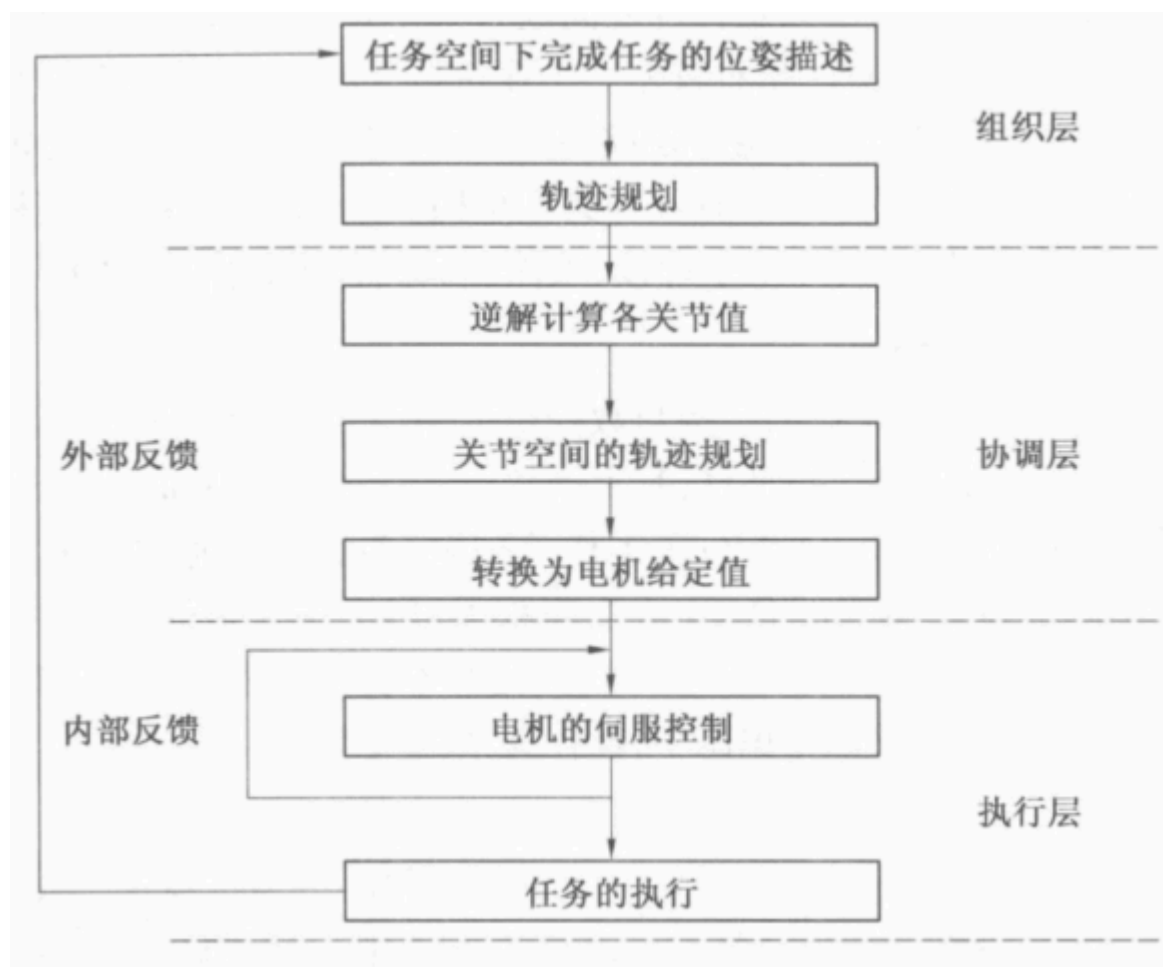
机器人特征

- 多功能性，就机器人末端使用的不同末端执行器而言
- 对未知环境的适应性，就传感器的使用而言
- 定位的精确性，就采用的反馈控制技术而言
- 执行的可重复性，就多种操作的可编程性而言

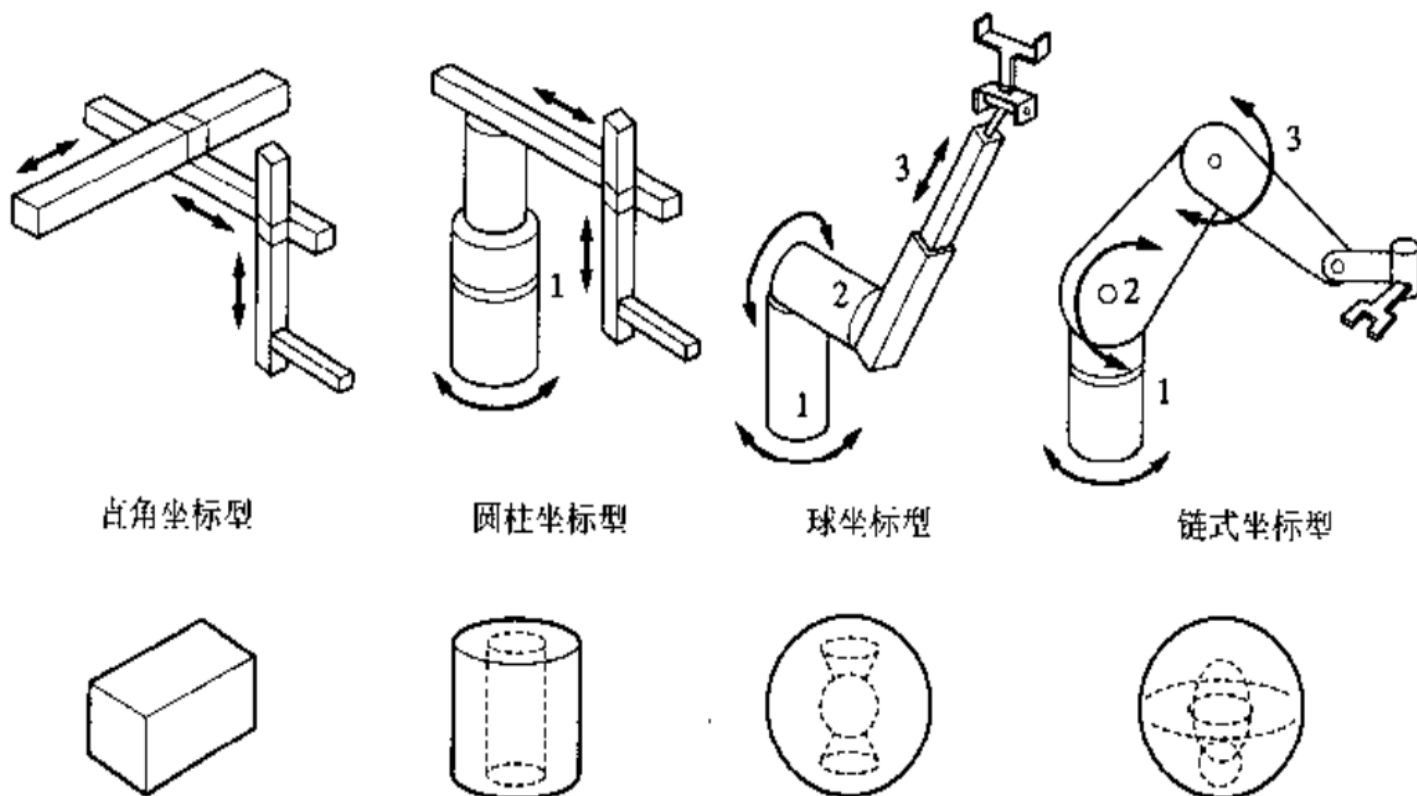
机器人构成



机器人任务流程



机器人分类

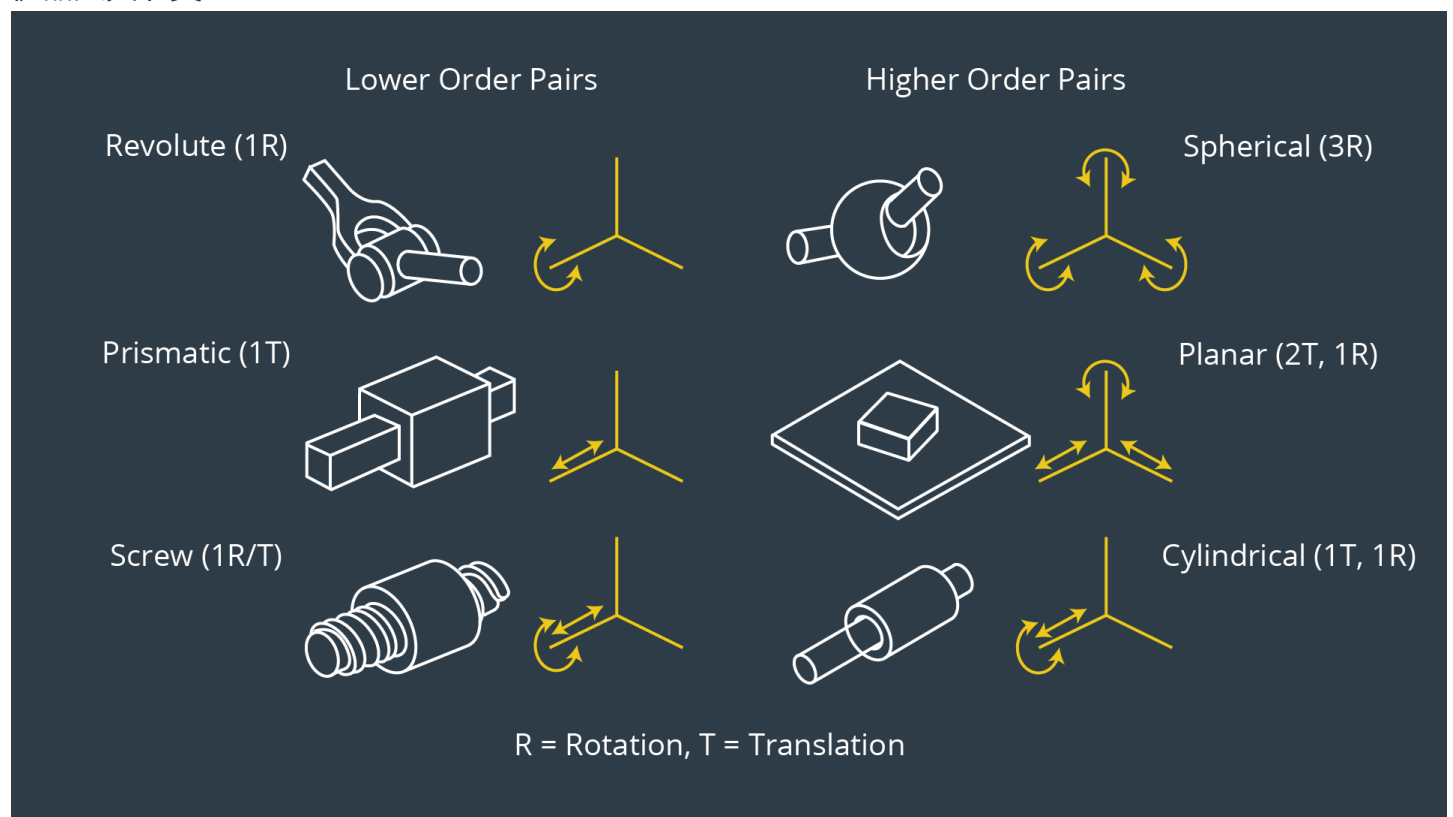


• 按机械结构

- 串联机器人
- 并联机器人

- 按工作空间
 - 柱面坐标机器人
 - 球面坐标机器人
 - 关节式球面坐标机器人
- 按应用领域
 - 焊接机器人
 - 搬运机器人
 - 装配机器人
 - 打磨机器人
 - 喷涂机器人
 - 切割机器人

机器人关节类型



机器人性能指标

- 负载能力
- 运动范围
- 绝对定位精度
- 重复定位精度