

如何设计机械手支架比较好

编辑：艾小明

机器人软件适用版本：All

适用机器人：UR3、UR5、UR10

编辑时间：2015/6/4

如何设计机械手的支架比较好，下面我们看几个案例。

1. 将机器人安装在一个坚固的表面，该表面应当足以承受至少 10 倍的基座关节的完全扭力，以及至少 5 倍的机器人手臂的重量。此外，该表面应没有震动。
2. 如果机器人安装在线性轴上或者是活动的平台上，则活动性安装机座的加速度应很低。高加速度会导致机器人停止，因为机器人会误以为撞到东西。
3. 下面案例，钢板厚度有 20mm，立柱也是 80*80mm 的，并且有锁地桩脚，这样才能避免机器人运动时产生的晃动问题：



4. 载板和机座做成圆形的会更安全一些。

