

抓取机构——提高篇

抓取机构是一种能模仿人手和手臂的某些臂膀的某些动作功能，可以按固定程序抓取，搬运物件或操作工具的自动操作装置。广泛应用于机械制造，机器人，原子能等领域。等部门。抓取机构主要是由爪部和运动机构组成。爪部是可用来抓持工件(或工具)的部件，根据被抓持物件的形状、尺寸、重量、材料和作业要求而有多种结构形式，如夹持型、托持型和吸附型等。

请大家发挥想象，联系生活实际，在已给出模型基础（附件 3）上设计一抓取机构，按要求实现相应功能。可参考已给出的示例模型（如图 2 所示）示例模型 1 已给出（附件 4）

（要求：

1. 能分别抓取到直径为 500mm, 425mm, 350mm, 275mm 和 200mm; 高度都为 200mm 的圆柱状积木。具体如图 1 所示
2. 爪部传动部分自定，气缸，齿轮等皆可
3. 能安装在所给模型中的滑车上)

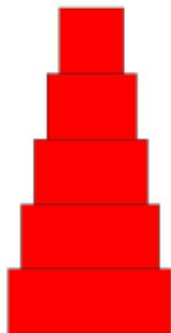


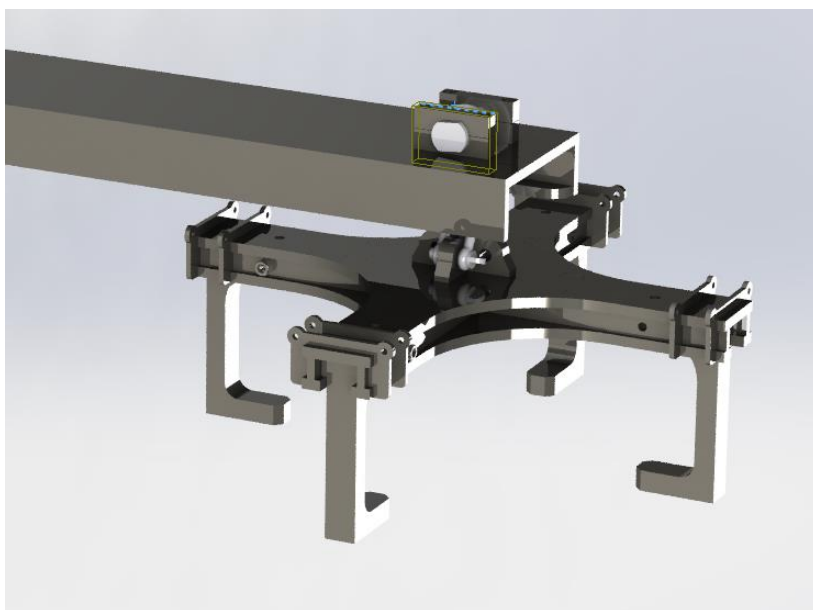
图 1 圆柱状积木



图 2：示例模型 1



示例模型 2



示例模型 3