

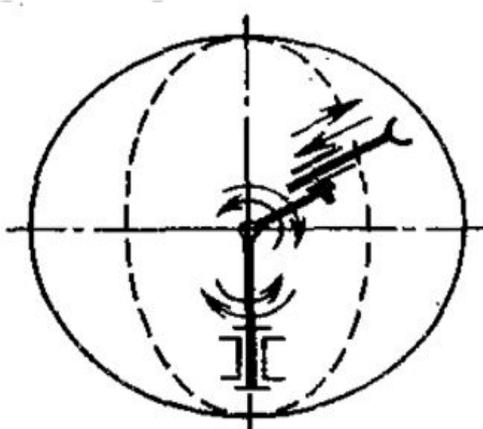
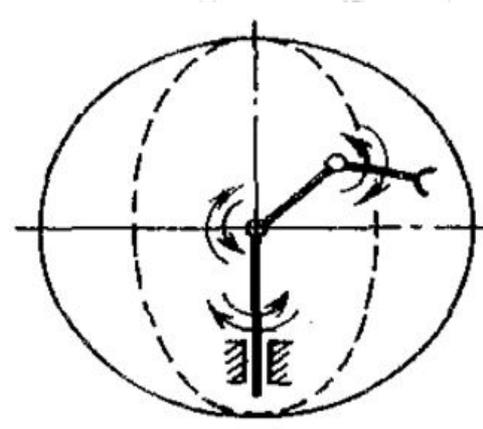
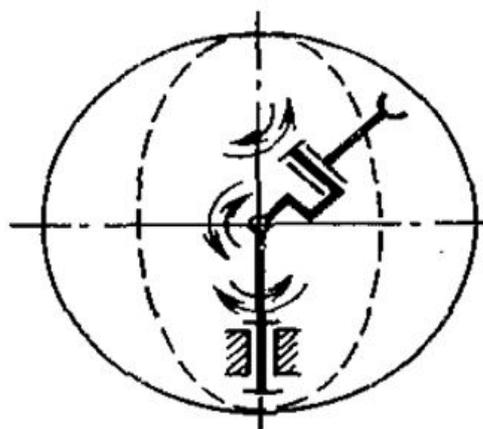
РОБОТЫ И МАНИПУЛЯТОРЫ

Доцент каф. ТАМП,
к.т.н., Ефременков Е.А.

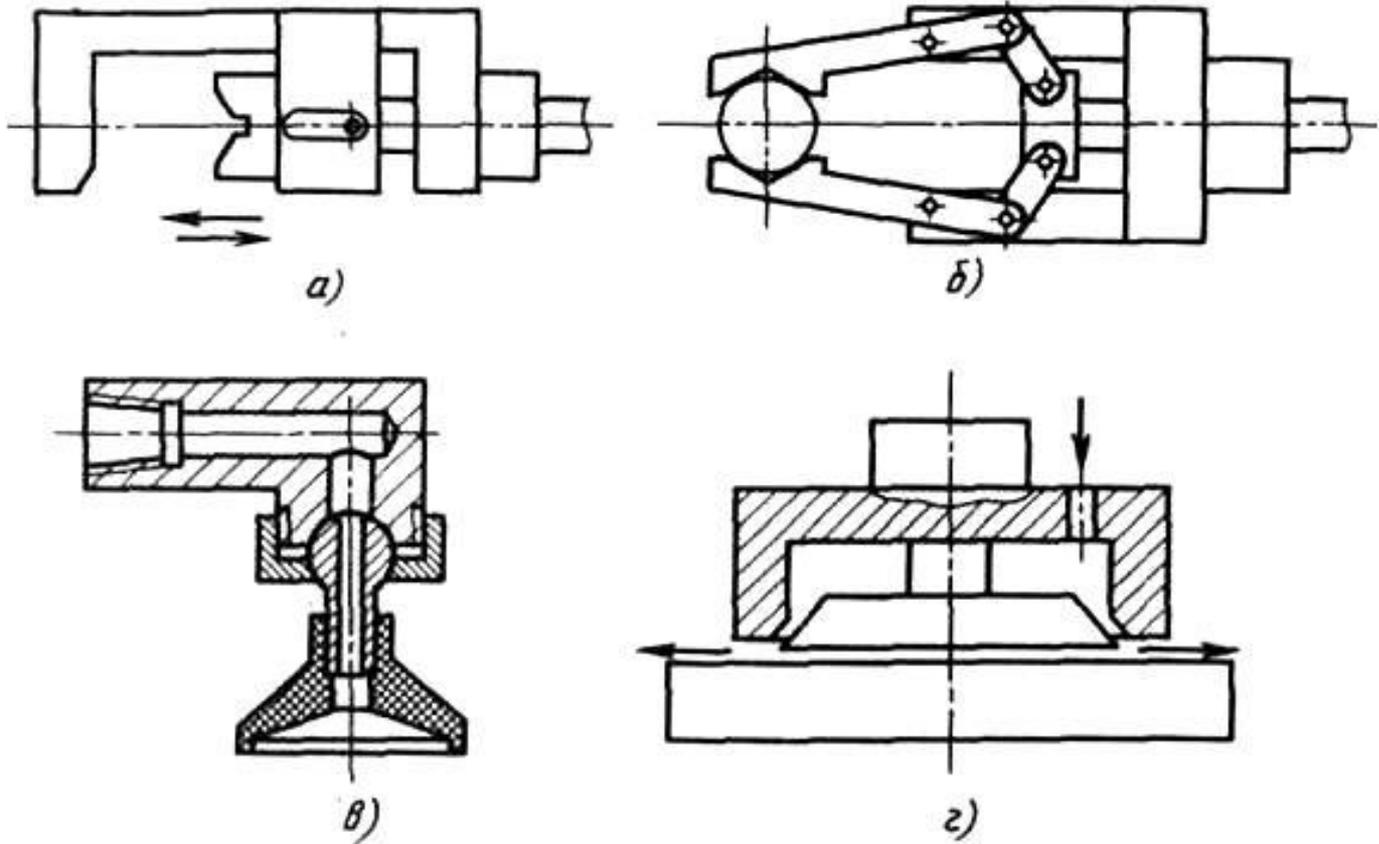
Структурные схемы роботов

Система координат	Варианты движений		
	<i>а</i>	<i>б</i>	<i>в</i>
Прямоугольная			
Цилиндрическая			

Структурные схемы роботов

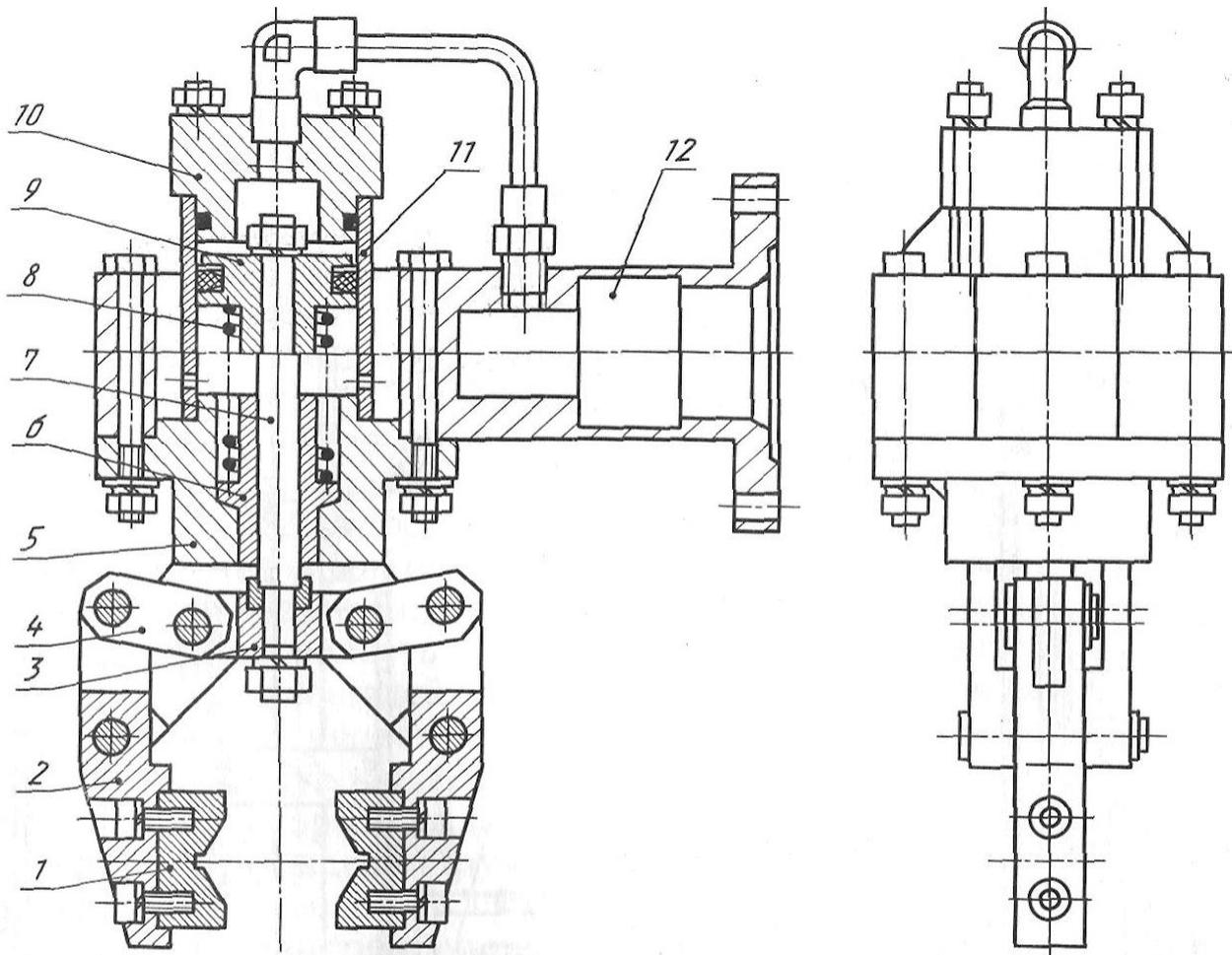
Система координат	Варианты движений		
	<i>a</i>	<i>б</i>	<i>в</i>
Сферическая			

Типы захватных устройств роботов



а) – с одной подвижной губкой; б) – с двумя подвижными губками; в) – вакуумный; г) – струйный

Захватные устройства роботов



Клещевое захватное устройство с двумя подвижными губками.