Здравствуйте уважаемые студенты ТМ-31
Дисциплина Автоматизация производства
Молодцов Сергей Константинович

Тема лекции: Промышленные роботы (ПР) и робото-технические комплексы.
30 сентября 2020 года
Читать:
В.Ю. Шишмарев Автоматизация технологических процессов стр. 227 – 246 + контрольные вопросы.

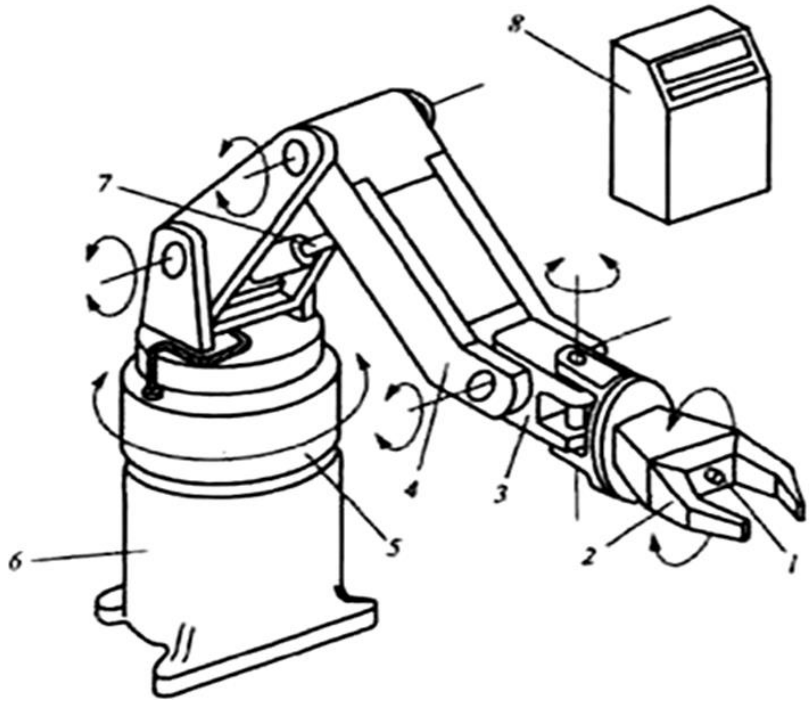
Запись в конспект: Условно-графическое изображение механической системы (манипулятор) таблица ниже

УГО манипулятора **ПР**

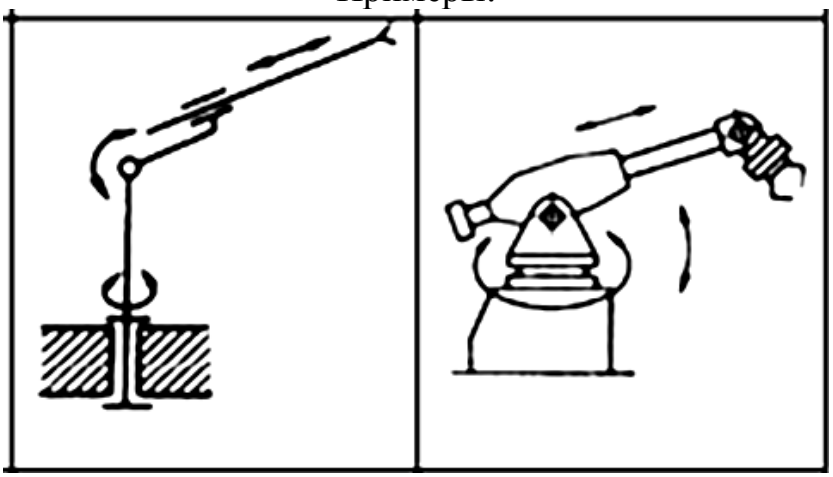
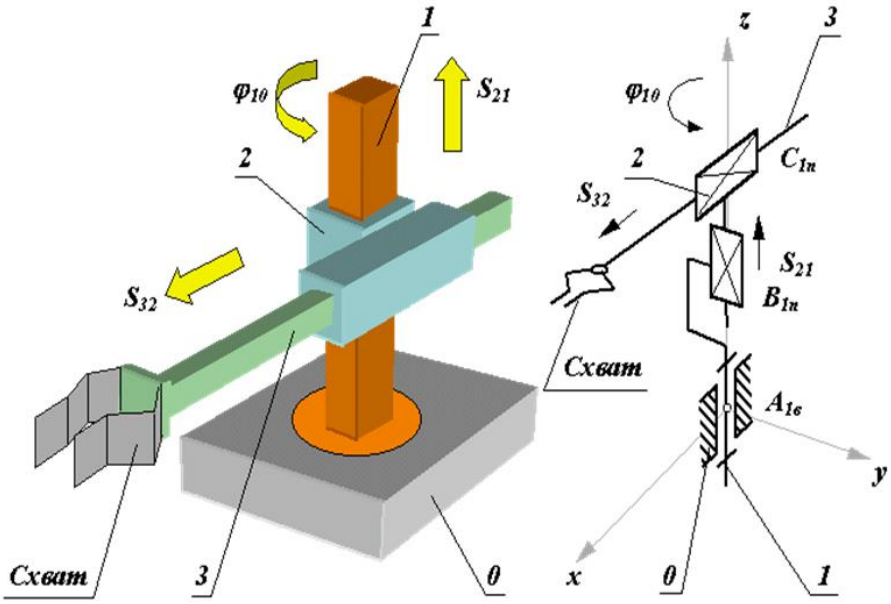
Элемент	Эскиз	Характеристика
Звено (стержень)		—
Неподвижное закрепление звена (стойка)		Движение отсутствует
Жесткое соединение звеньев		
Подвижное соединение с перемещением вдоль прямолинейных направляющих		Возвратно-поступательное движение (поступательная пара класса V)
Винтовое подвижное соединение		Возвратно-поступательное движение и взаимосвязанное вращательное движение (поступательно-вращательная пара класса V)

Элемент	Эскиз	Характеристика
Цилиндрическое соединение звеньев		Возвратно-поступательное движение и независимое вращение вокруг продольной оси (цилиндрическая пара класса IV)
Плоское шарнирное соединение звеньев		Вращение вокруг поперечной оси (вращательная пара класса V)
Шаровой шарнир с пальцем		Вращение вокруг двух осей (вращательная пара класса IV)
Шаровой шарнир		Вращение вокруг трех осей (вращательная пара класса III)
Захватное устройство		Зажимные элементы подвижны
		Зажимные элементы неподвижны

<u>В конспект и выслать</u> преподавателю в УГО манипулятор ниже на рис.



Примеры:



Механизмы руки манипулятора