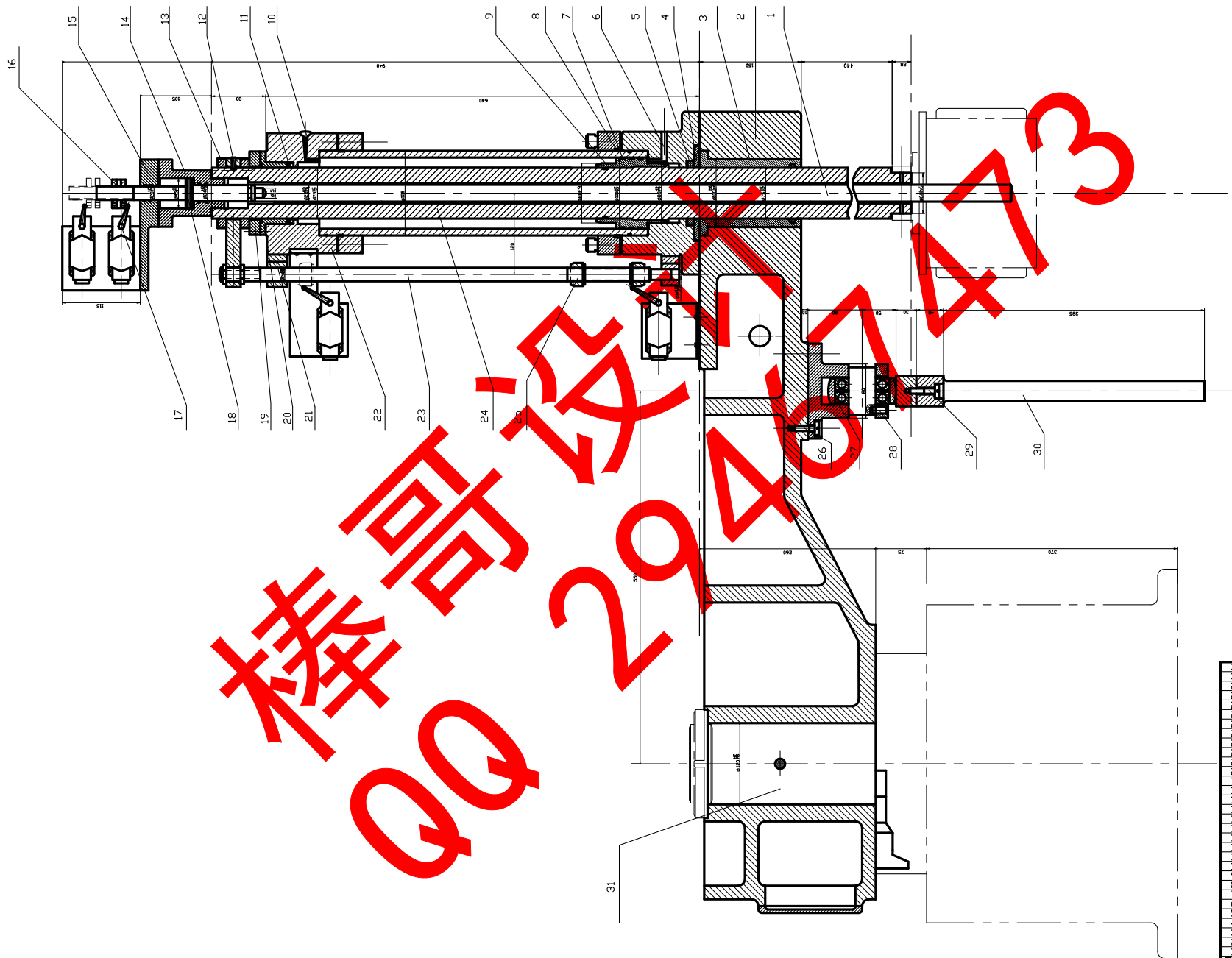


A0-机械手手臂结构转配图

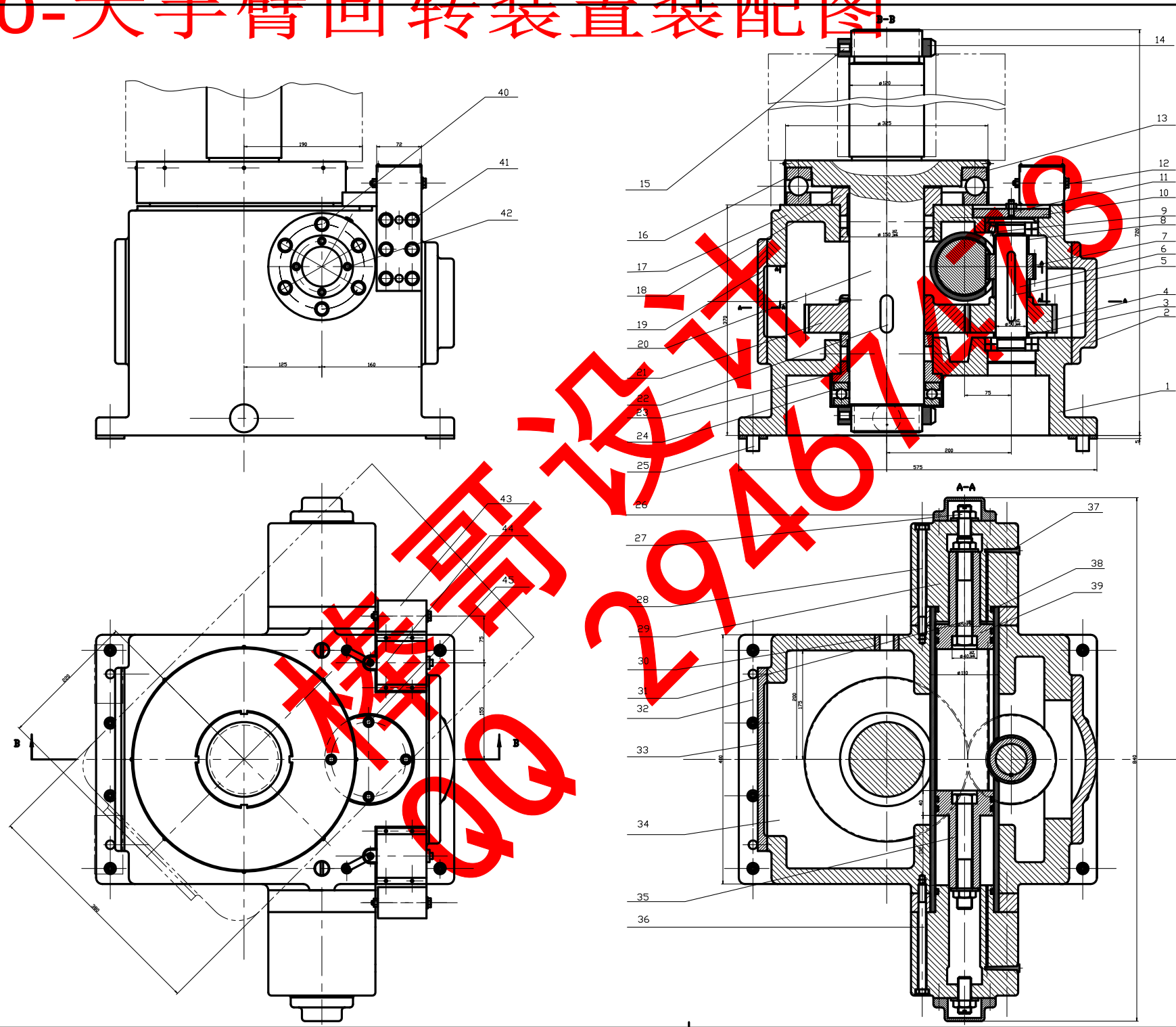


技术要求:
1. 装配前所有零件需用煤油清洗, 内腔不允许杂物!
2. 部分面允许涂密封胶或水玻璃, 但不允许使用任何涂料, 前盖、个密封面及密封处均不能漏油!
3. 按试验规范进行试验, 并符合规范要求!

31	轴	1	45		
30	固定轴	1	45		
29	螺钉	1	Q235-A	GB/T 5781 M8*38	
28	安全销钉	2	Q235-A	GB/T 73 M4*25	
27	滚珠丝杠	4	Q235-A	GB/T 1276	
26	螺钉	4	Q235-A	GB/T 5781 M8*30	
25	轴套	1	45		
24	轴套	1	45		
23	轴	1	45		
22	支架	1	HT200		
21	轴套	1	45		
20	轴套	1	45		
19	滑套轴套	1	45		
18	轴套	1	45		
17	行程开关	4	45		
16	轴套	1	45		
15	缸盖	1	HT200		
14	滑套缸	1	45		
13	螺母	1	Q235-A	GB/T 6170 M75	
12	密封圈	1	35	GB/T 117 M18	
11	异形密封圈	1	35	GB 13872	
10	缓冲机构	1	45		
9	柱套	1	45		
8	轴	2	45	GB/T 1096	
7	轴套	1	45	GB/ZB/ZQ4606	
6	缓冲机构	1	半圆半毛毡		
5	轴套	1	半圆半毛毡	GB/ZB/ZQ4606	
4	轴套	1	Q235-A	GB/ZB/T 892 B45	
3	定向套	1	45		
2	轴套	1	HT200		
1	轴	1	45		

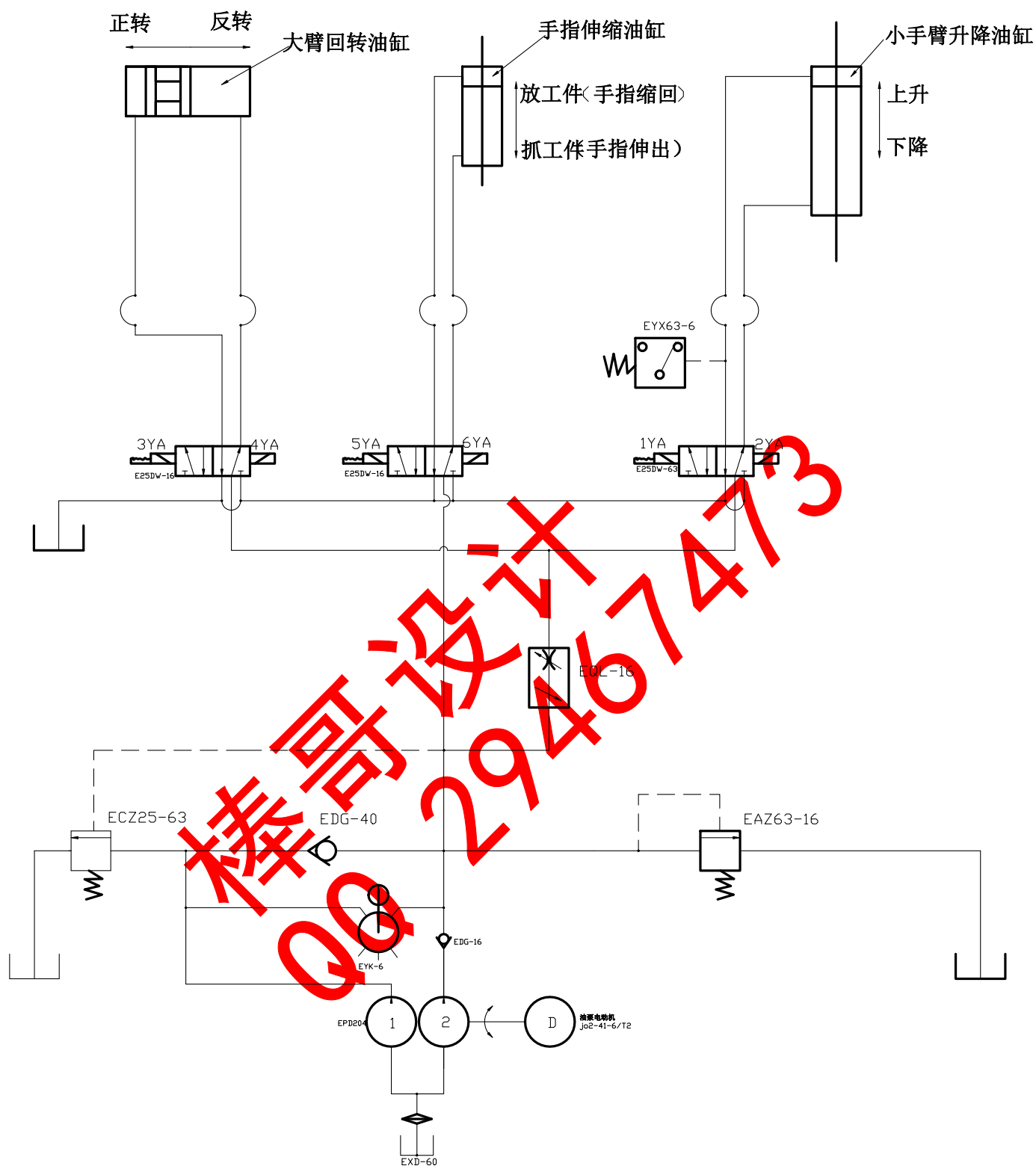
序号	名称	数量	材料	标准及规格	备注
机械手手臂结构					
冯应辉					
0515011211					
05机制 (2) 班					
共 1 套 第 1 套					

A0-大手臂回转装置装配图



[illegible]

A2-液压系统原理图



电磁铁	1YA	2YA	3YA	4YA	5YA	6YA
动作名称						
小手臂下降	+	-	-	+	-	+
手指伸出(抓工件)	+	-	-	+	+	-
小手臂上升	-	+	-	+	+	-
大手臂转入(转向转载装置前输送带)	-	+	+	-	+	-
小手臂下降	+	-	+	-	+	-
手指缩回(放工件)	+	-	+	-	-	+
小手臂上升	-	+	+	-	-	+
大手臂转出(转向电机座输送带卸料工位)	-	+	-	+	-	+

卸料机械手液压系统原理

冯应辉

05 机制2班

0515011211

阶段标记 重量 比例

共1张 第1张