

2009资产评估师《机电设备评估》第五章讲义(14)资产评估师考试 PDF转换可能丢失图片或格式，建议阅读原文

[https://www.100test.com/kao\\_ti2020/599/2021\\_2022\\_2009\\_E8\\_B5\\_84\\_E4\\_BA\\_A7\\_c47\\_599959.htm](https://www.100test.com/kao_ti2020/599/2021_2022_2009_E8_B5_84_E4_BA_A7_c47_599959.htm)

二、工业机器人的特性参数和技术要求 工业机器人的主要特性参数有：(1)坐标型式.常用的坐标型式有直角坐标、圆柱坐标、球坐标、关节坐标等。(2)运动自由度数，自由度数表示机器人动作的灵活程度。一般少于6个，也有多于6个的。(3)各自由度的动作范围，指各关节的活动范围。各关节的基本动作范围决定了机器人操作机工作空间的形状和大小。(4)各自由度的动作速度，指各关节的极限速度。(5)额定负载，指在规定性能范围内，在手腕机械接口处所能承受的最大负载允许值。(6)精度。主要包括位姿精度、位姿重复性、轨迹精度、轨迹重复性等。工业机器人的技术要求包括：外观和结构电气设备、可靠性(用平均无故障工作时间(MTBF)及可维修时间(MTTR)衡量)和安全性(应满足《工业机器人安全规范》(GB1129189)的规定)。

三、柔性制造单元所具有的功能及结构形式 概括地说.柔性制造单元是一种在人的参与减到最小时，能连续运转的对同一工件族内不同的工件进行自动化加工的最小单元，它既可以作为独立使用的加工生产设备，又可作为更大、更复杂的柔性制造系统和柔性自动线的基本组成模块。柔性制造单元有两种形式：一种是加工中心配托盘交换系统，即托盘存储库式.另一种是数控机床配工业机器人，即机器人直接搬运式。

100Test 下载频道开通，各类考试题目直接下载。详细请访问 [www.100test.com](http://www.100test.com)