

武进区真空搬运机供应

发布日期：2025-10-25 | 阅读量：37

前端活动架位于中间活动板的前端侧，中间活动板与固定安装竖板之间装设有呈水平横向布置的水平导轨副，前端活动架与中间活动板之间装设有呈竖向布置的竖向导轨副，前端活动架的下端部装设有吸盘安装架，吸盘安装架装设有真空吸盘；固定安装竖板的前表面开设有呈“n”形状的活动槽，前端活动架螺装有活动架驱动块，活动架驱动块装设有活动架驱动轴，活动架驱动轴伸入至固定安装竖板的活动槽内且活动架驱动轴装设有嵌插于活动槽内的轴承；固定安装竖板的后表面装设有机械手驱动电机，机械手驱动电机的动力输出轴装设有位于活动槽旁侧且用于拨动活动架驱动轴动作的驱动轴拨动块。通过上述结构设计，本实用新型具有设计新颖、结构简单、稳定可靠性好的优点。附图说明下面利用附图来对本实用新型进行进一步的说明，但是附图中的实施例不构成对本实用新型的任何限制。图1为本实用新型的结构示意图。图2为本实用新型另一视角的结构示意图。图3为本实用新型的分解示意图。浦口区牛皮袋真空搬运机推荐厂家！武进区真空搬运机供应

万向轮、2移动小车、3拉杆、4立柱、5主升降气缸、6主旋转座、7主旋转轴、8主关节锁死装置、9大侧板、10摆动主臂、11摆动副臂、12副关节锁死装置、13连接板、14横臂旋转座、15旋转臂主轴、16旋转臂、17垂臂旋转座、18副旋转轴、19下垂臂、20扶手、21真空吸盘、22工件。具体实施方式在图中，移动小车2截面呈长方形，其底部四角各设有一万向轮1，移动小车2顶端中部设有立柱4，左侧设有拉杆3，立柱4顶端设有主旋转座6，可旋转360°，主旋转座6通过主旋转轴7与大侧板9相连接，大侧板9内设有气压控制阀，气压控制阀与主升降气缸5相连接，大侧板9左侧下端设有主升降气缸5，大侧板9上设有内侧板，主旋转座6和大侧板9之间设有主关节锁死装置8，摆动主臂10和摆动副臂11一端分别与大侧板9相连接，另一端分别与连接板13相连接，摆动主臂10位于摆动副臂11下侧并与摆动副臂11相平行，横臂旋转座14通过旋转臂主轴15与旋转臂16相连接，旋转臂16可旋转300°，旋转臂16和横臂旋转座14之间设有副关节锁死装置12，旋转臂16末端设有垂臂旋转座17，可旋转360°，垂臂旋转座17与副旋转轴18相连接，副旋转轴18与下垂臂19相连接，下垂臂19上设有扶手20，扶手20上设有电脑控制盒。梁溪区米袋真空搬运机供应六合区粉尘真空搬运机推荐厂家！

搬运系统100也能够应用于除半导体制造领域以外的设备，物品2可以是由用于设置搬运系统100的设备处理的各种物品。在本实施方式中，搬运系统100在配置于第1、第二装置区域ta1□ta2的第1、第二处理装置tl1□tl2的装载端口lp□以及后述的第1、第二保管部20a□20b□第1、第二交接端口30a□30b之间搬运物品2。第1、第二处理装置tl1□tl2例如是曝光装置、涂布显影装置、制膜装置、或者蚀刻装置等，对收容于搬运系统100所搬运的物品2的半导体晶圆实施各种处理。各第1、第二处理装置tl1□tl2分别具备两处装载端口lp□图2是表示第1、第二处理装置tl1□tl2

和装载端口lp的一个例子的图。在图2中表示从+x侧观察第1、第二处理装置tl1[]tl2和装载端口lp的情况的一个例子。如图1和图2所示，第1处理装置tl1在设定于制造工厂等的地板部的第1装置区域ta1内沿一个方向(y方向)排列配置。第二处理装置tl2在第二装置区域ta2内沿一个方向(y方向)排列配置。第1、第二装置区域ta1[]tl2分别沿x方向配置多个。沿y方向排列的多个第1、第二处理装置tl1[]tl2沿x方向设置多列。此外，多个第1、第二处理装置tl1[]tl2的配置是一个例子，也可以是其他配置。另外。

真空搬运机械手的选型是根据需要搬运的工件大小、材质、重量来定的，不同的材质需要用不同材质的吸盘。比如工件表面比较粗糙的一般选项用硅胶或者聚胺脂吸盘，另外加上海绵吸盘唇，确保吸盘能安全吸附。对于表面比较光滑的工件如玻璃一般选用天然橡胶或者丁腈胶吸盘。机械手的工作环境的温度，湿度以及工件温度等都会影响的吸盘材质的选择。本实用新型的有益效果是1)操作简易快捷该机械手按照人体工学设计，随作业员的牵引力在上下前后左右三维空间自动侦测运行，减轻工人劳动负荷，操作方便灵活，提高工作效率；2)悬浮性无冲击力及不具有反弹力该机械手主要是依靠真空源在抽空吸盘内部的空气产生真空，可完成工件的无损伤搬运或上料，并确保产品组装时，柔性对接，避免普通起吊设备运行时的冲击性和反弹力，安全吸附，避免工件表面损伤；3)定位精确零重力悬浮状态，保证工件对接时随机移动精确定位。4)安全性高在真空泵断电的情况下，能量储备可以保持负载几个小时，只要吸盘内有适当的真空存在，负载就不会坠落。下面是结合附图和实施例对本实用新型作进一步描述图中是一种新型真空搬运机械手结构示意图。六合区工业真空搬运机推荐厂家！

发明内容本实用新型的目的在于克服以上不足，提供一种新型真空搬运机械手，利用真空原理，吸附物体，进而平衡物体的重力，使操作人员在基本感觉不到物体重力的情况下，轻松完成物体的搬运、翻转、装配等工序，操作简单、运作省力、高效安全。本实用新型解决其技术问题所采用的技术方案是含有万向轮、移动小车、拉杆、立柱、主升降气缸、主旋转座、主旋转轴、主关节锁死装置、大侧板、摆动主臂、摆动副臂、副关节锁死装置、连接板、横臂旋转座、旋转臂主轴、旋转臂、垂臂旋转座、副旋转轴、下垂臂、扶手、真空吸盘，移动小车截面呈长方形，其底部四角各设有一万向轮，移动小车顶端中部设有立柱，左侧设有拉杆，立柱顶端设有主旋转座，可旋转360°，主旋转座通过主旋转轴与大侧板相连接，大侧板内设有气压控制阀，气压控制阀与主升降气缸相连接，大侧板左侧下端设有主升降气缸，大侧板上设有内侧板，主旋转座和大侧板之间设有主关节锁死装置，摆动主臂和摆动副臂一端分别与大侧板相连接，另一端分别与连接板相连接，摆动主臂位于摆动副臂下侧并与摆动副臂相平行，横臂旋转座通过旋转臂主轴与旋转臂相连接，旋转臂可旋转300°，旋转臂和横臂旋转座之间设有副关节锁死装置。六合区米袋真空搬运机推荐厂家！泉山区真空搬运机哪家好

雨花台区多功能真空搬运机推荐厂家！武进区真空搬运机供应

在第1、第二起重机是悬挂式起重机的情况下，由于无需在与第1、第二起重机对应的地上侧(地板面侧)设置轨道，因此能够以低成本进行轨道的设置。另外，在第1区段内顶棚轨道和第二区段内顶棚轨道是环绕轨道，第1起重机和高架搬运车在第1区段内顶棚轨道朝向同一方向环绕

行驶，第二起重机和高架搬运车在第二区段内顶棚轨道朝向同一方向环绕行驶的情况下，能够减少从区段间顶棚轨道驶入区段内顶棚轨道的高架搬运车与沿着该区段内顶棚轨道行驶的第1、第二起重机干扰的可能性，并且，能够简化高架搬运车和第1、第二起重机的控制。另外，在第1、第二交接端口配置于第1、第二保管部的较上层的情况下，能够通过高架搬运车和第1、第二起重机双方来进行物品的移送，能够容易地在高架搬运车与第1、第二起重机之间进行物品的交接。附图说明图1是表示本实施方式所涉及的搬运系统的一个例子的俯视图。图2表示第1、第二处理装置和装载端口的一个例子的图。图3表示第1、第二保管部和第1、第二交接端口的一个例子的图。图4是表示悬挂式起重机的一个例子的图。图5是表示高架搬运车的一个例子的图。图6是表示第1、第二起重机的第1、第二行驶部、以及高架搬运车的行驶部的一个例子的图。武进区真空搬运机供应