

天津博诺智创机器人技术有限公司



移动机器人培训

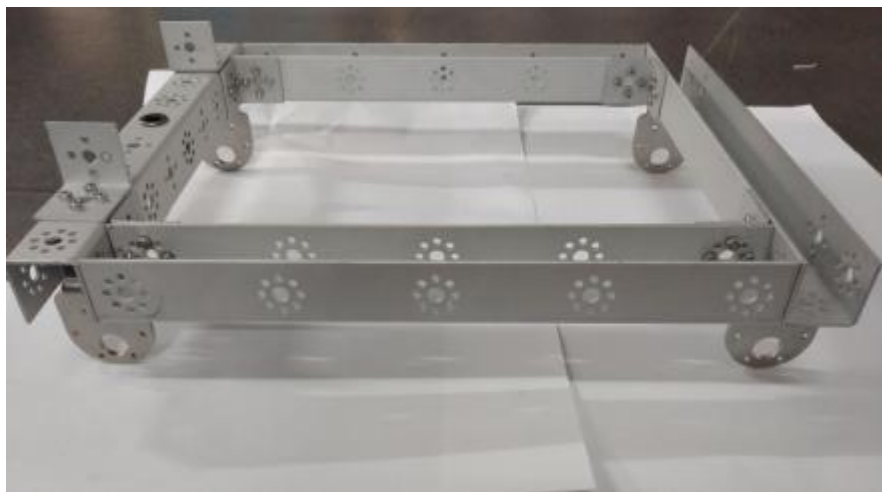
机电工程师：王礼杰

www.bnrob.com bnrobot@126.com

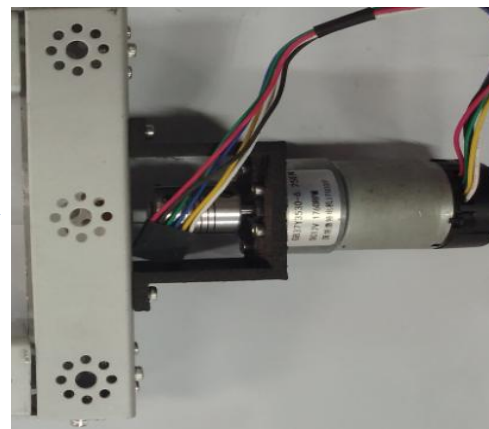
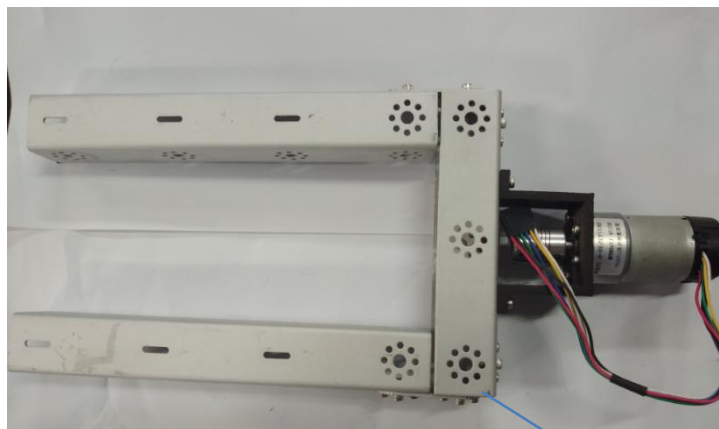
一、移动机器人底座安装



与不锈钢件固定、
三层工件固定，用
M3*10圆柱头内六角螺
丝。其余处固定，用
M3*8圆柱头内六角螺
丝。

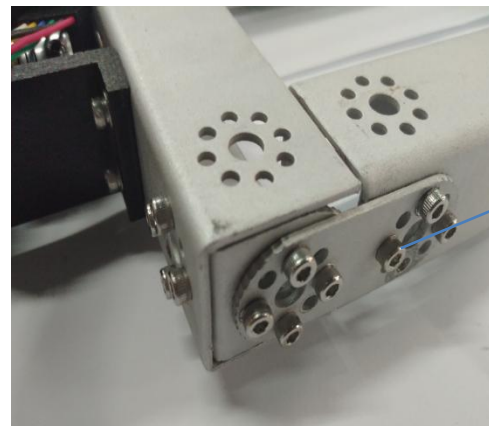


二、移动机器人提升机构安装



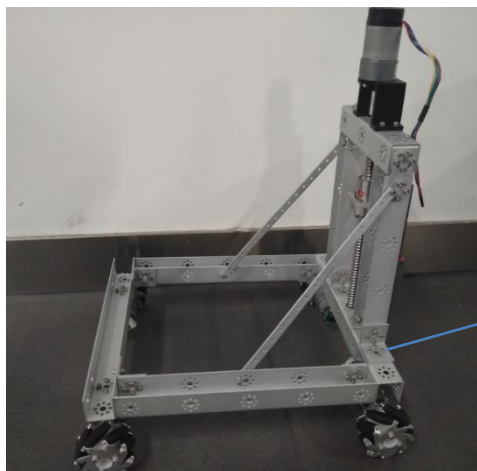
电机与支架固定，用M3*8圆柱头内六角螺丝。

支架与型材固定，用M3*10圆柱头内六角螺丝，加平垫。



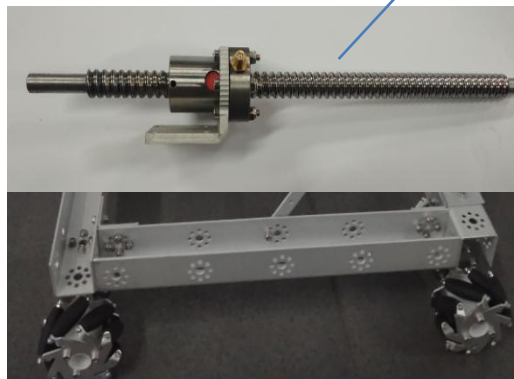
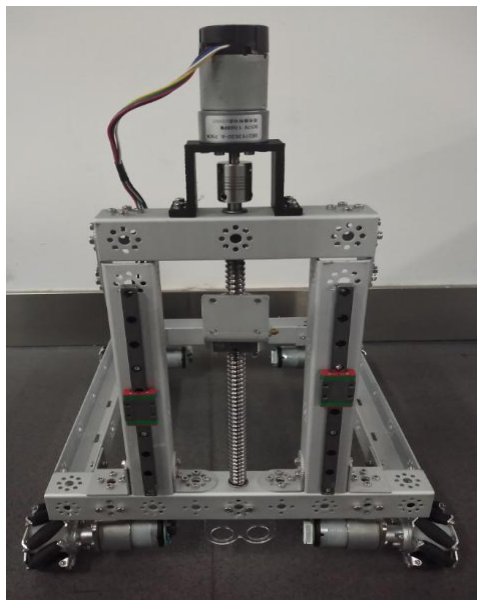
全部用M3*8圆柱头内六角螺丝固定。

三、将底座与提升机构安装



将提升机构与底座安装，用角接与斜杆加以固定。此处用M3*8圆柱头内六角螺丝。三层工件固定，用M3*10圆柱头内六角螺丝。

此处用M3*20圆柱头内六角螺丝，加平垫。

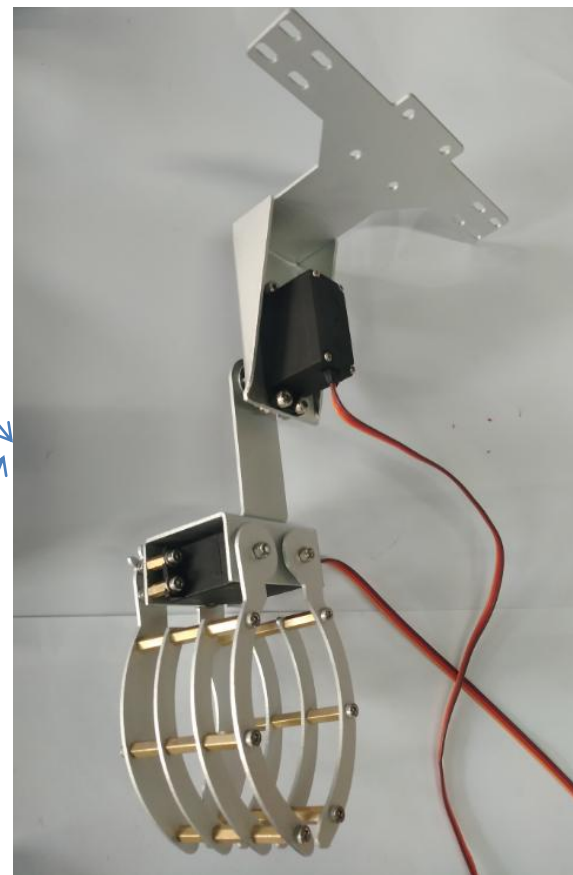
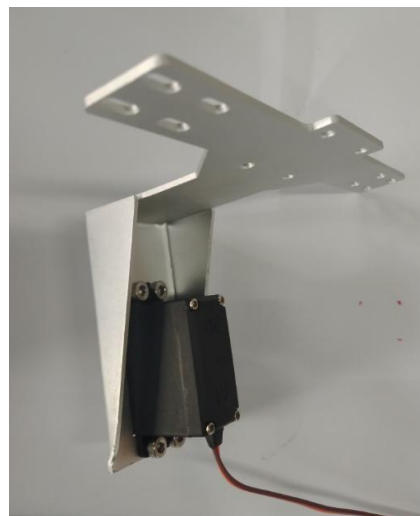
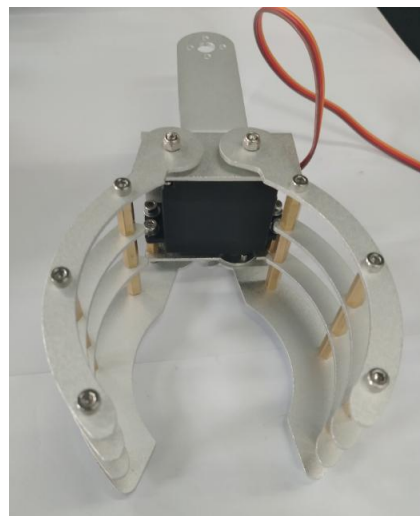
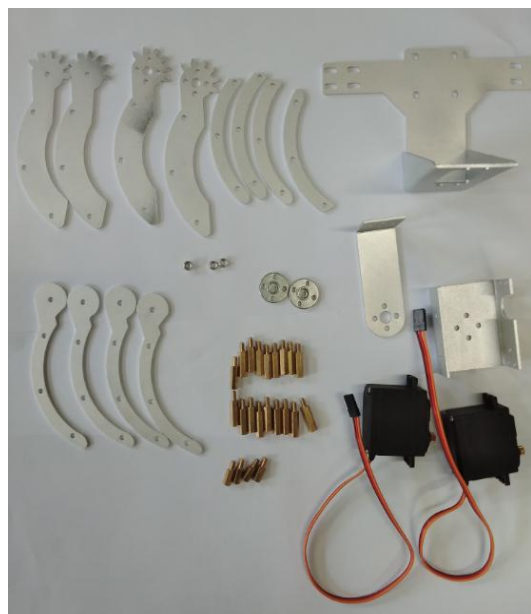


底座与提升机构安装之前，需先加入滚珠丝杆。完成后，安装直线滑轨。直线滑轨用M3*10圆柱头内六角螺丝固定

安装电机和麦克纳姆轮，注意麦克纳姆轮的安装方向。

电机用M3*6圆柱头内六角螺丝与工件固定。电机与麦克纳姆轮用，用M4*10圆柱头内六角螺丝固定。

四、抓取机构安装



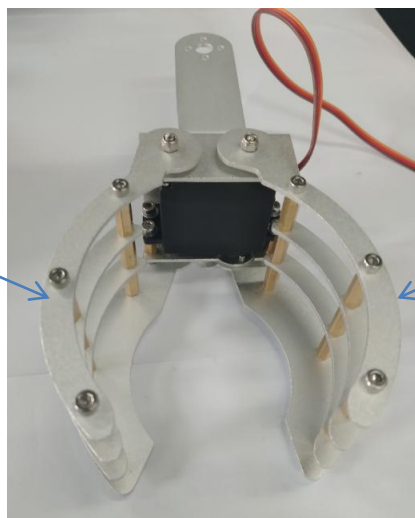
四、抓取机构安装

注意左右手抓的安装方向，且左右手抓的工件不同。



左手抓

距边
较近



距边
较远

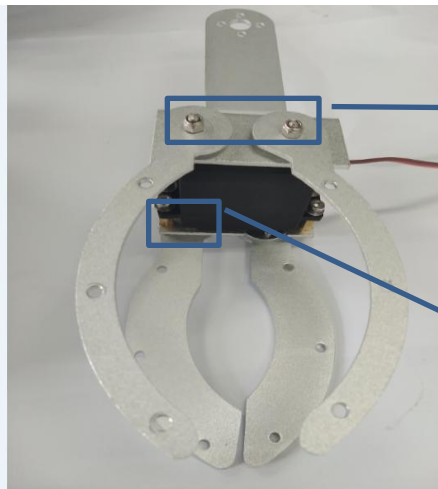


右手抓

四、抓取机构安装



先将摆臂与舵机安装板用M3*10沉头十字固定



用M3*12沉头十字固定，加垫块



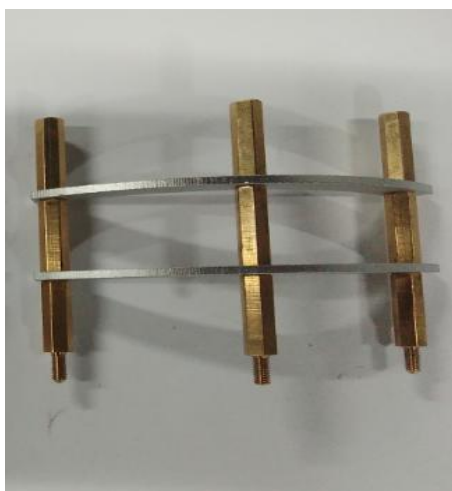
用M3*15沉头十字固定，加垫块



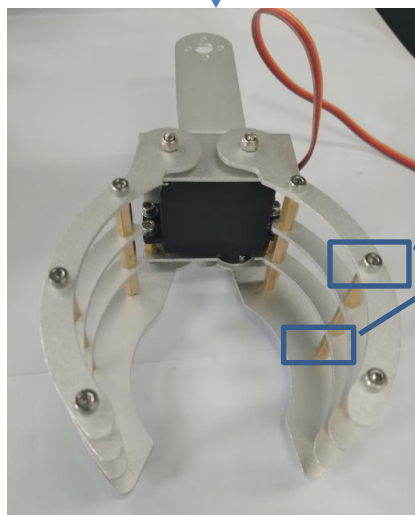
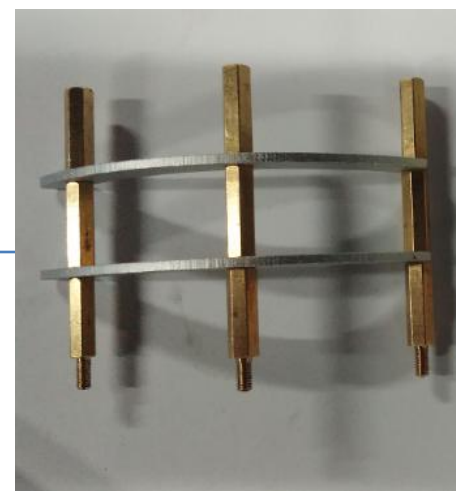
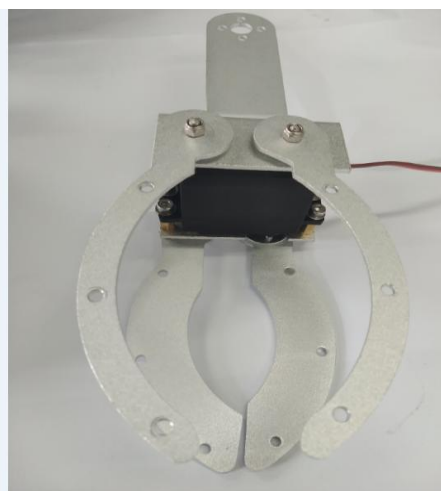
先加入舵机，舵机与铜柱相连，用螺母固定，加垫片。铜柱与连接板用M3*6沉头十字固定。

安装舵机时，加入十字包。

四、抓取机构安装



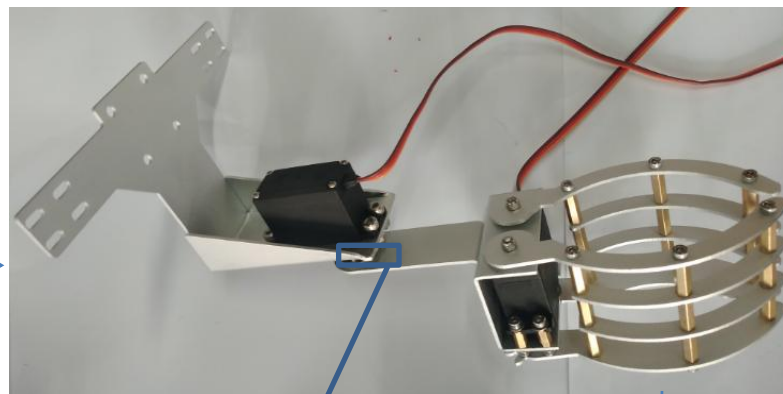
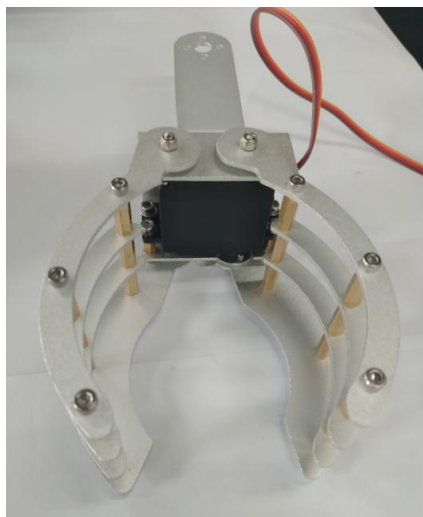
用M3*16铜柱固定



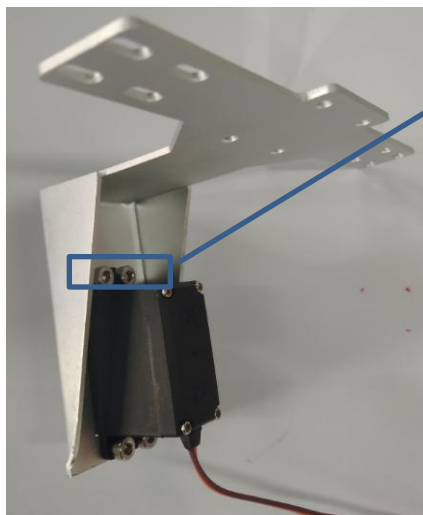
用M3*8圆柱头内六角固定

用M3螺母固定固定

四、抓取机构安装

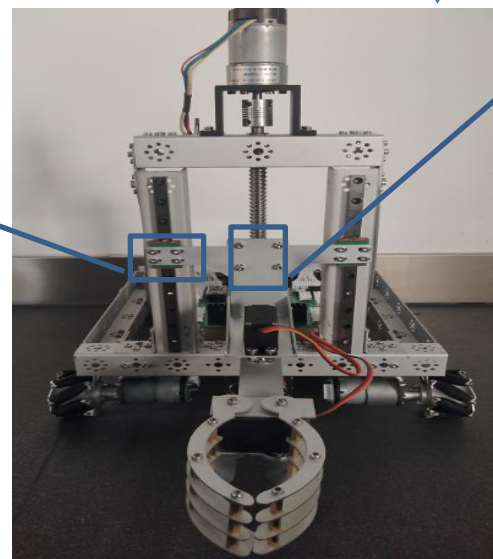


舵机与摆臂用M3*6圆柱头内六角固定



用M4*10圆柱头内六角固定

安装舵机时，加入十字包。



M3*6圆柱头内六角固定

M3*8圆柱头内六角固定