

мышленного робота различных поколений. Требования к механизмам приводов промышленных роботов. Типы применяемых приводов в зависимости от технологических требований и области применения.

- 1.7. Пневмоцилиндры (шток-поршень). Принцип работы и устройство. Параметры пневмоцилиндра. Примеры пневматической схемы робота. Торможение в пневмоцилиндрах. Способы торможения дросселированием, демпфирующими устройствами, противодавлением. Позиционирование в пневмоприводе.
- 1.8. Механизмы гидропривода. Достоинства и недостатки. Конструкции гидроцилиндров и гидродвигателей. Основные параметры гидросистем. Примеры гидравлической схемы робота. Позиционирование в гидроприводе.
- 1.9. Механизмы электропривода. Особенности, достоинства и недостатки. Функциональные схемы электроприводов промышленных роботов. Основные типы электродвигателей в промышленной робототехнике. Способы редукции скорости. Позиционирование средствами электропривода.

Год начала подготовки (по учебному плану)
Образовательный стандарт (СУОС)

2026
от 20.12.2023
