



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 103659835 A

(43) 申请公布日 2014. 03. 26

(21) 申请号 201310646711. 1

(22) 申请日 2013. 12. 06

(71) 申请人 苏州晓炎自动化设备有限公司

地址 215000 江苏省苏州市苏州高新区金枫路 199 号楼一层

(72) 发明人 高东晓 郭炎

(74) 专利代理机构 苏州广正知识产权代理有限公司 32234

代理人 张汉钦

(51) Int. Cl.

B25J 18/00(2006. 01)

B25J 9/12(2006. 01)

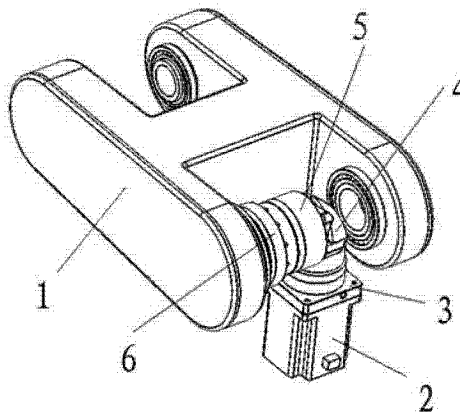
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 发明名称

一种机器人上臂驱动机构

(57) 摘要

本发明公开了一种机器人上臂驱动机构,包括上臂总成(1)和驱动所述上臂运动的驱动装置,所述驱动装置包括伺服电机(2),所述伺服电机(2)的输出端连接有一联轴器(4),所述伺服电机(2)与联轴器(4)之间设有一连接板(3),所述联轴器(4)的另一端与上臂总成(1)的一端连接,所述联轴器(4)与上臂总成(1)之间设有固定板(5)和法兰(6)。通过上述方式,本发明通过设置与机器人配合的专用驱动机构带动上臂运动,具有结构稳定、灵活性强、精度高等优点。



1. 一种机器人上臂驱动机构,其特征在于,包括上臂总成(1)和驱动所述上臂运动的驱动装置,所述驱动装置包括伺服电机(2),所述伺服电机(2)的输出端连接有一联轴器(4),所述伺服电机(2)与联轴器(4)之间设有一连接板(3),所述联轴器(4)的另一端与上臂总成(1)的一端连接,所述联轴器(4)与上臂总成(1)之间设有固定板(5)和法兰(6)。

2. 根据权利要求1所述的机器人上臂驱动机构,其特征在于,所述固定板(5)的一端与联轴器(4)连接。

3. 根据权利要求2所述的机器人上臂驱动机构,其特征在于,所述法兰(6)的两端分别与固定板(5)和上臂总成(1)连接。

一种机器人上臂驱动机构

技术领域

[0001] 本发明涉及机器人领域,特别是涉及一种机器人上臂驱动机构。

背景技术

[0002] 随着社会和经济的发展,工业越来越成为经济的支柱,在现代工业化的生产当中,人力已经越来越少,取而代之的是自动化程度很高的机器人。为了达到机器人对产品进行多方位、高精度加工的要求,就需要一种能配合机器人进行多方位和高精度加工的机器人上臂驱动机构。

发明内容

[0003] 本发明主要解决的技术问题是提供一种机器人上臂驱动机构,通过设置与机器人配合的专用驱动机构带动上臂运动,具有结构稳定、灵活性强、精度高等优点。

[0004] 为解决上述技术问题,本发明采用的一个技术方案是:提供一种机器人上臂驱动机构,包括上臂总成和驱动所述上臂运动的驱动装置,所述驱动装置包括伺服电机,所述伺服电机的输出端连接有一联轴器,所述伺服电机与联轴器之间设有一连接板,所述联轴器的另一端与上臂总成的一端连接,所述联轴器与上臂总成之间设有固定板和法兰。

[0005] 在本发明一个较佳实施例中,所述固定板的一端与联轴器连接。

[0006] 在本发明一个较佳实施例中,所述法兰的两端分别与固定板和上臂总成连接。

[0007] 本发明的有益效果是:本发明机器人上臂驱动机构通过设置与机器人配合的专用驱动机构带动上臂运动,具有结构稳定、灵活性强、精度高等优点。

附图说明

[0008] 为了更清楚地说明本发明实施例中的技术方案,下面将对实施例描述中所需要使用的附图作简单地介绍,显而易见地,下面描述中的附图仅仅是本发明的一些实施例,对于本领域普通技术人员来讲,在不付出创造性劳动的前提下,还可以根据这些附图获得其它的附图,其中:

图1是本发明一种机器人上臂驱动机构一较佳实施例的结构示意图。

[0009] 附图中各部件的标记如下:1、上臂总成,2、伺服电机,3、连接板,4、联轴器,5、固定板,6、法兰。

具体实施方式

[0010] 下面将对本发明实施例中的技术方案进行清楚、完整地描述,显然,所描述的实施例仅是本发明的一部分实施例,而不是全部的实施例。基于本发明中的实施例,本领域普通技术人员在没有做出创造性劳动前提下所获得的所有其它实施例,都属于本发明保护的范畴。

[0011] 请参阅图1,本发明实施例包括:

一种机器人上臂驱动机构,包括上臂总成 1 和驱动所述上臂运动的驱动装置,所述驱动装置包括伺服电机 2,所述伺服电机 2 的输出端连接有一联轴器 4,所述伺服电机 2 与联轴器 4 之间设有一连接板 3,所述联轴器 4 的另一端与上臂总成 1 的一端连接,所述联轴器 4 与上臂总成 1 之间设有固定板 5 和法兰 6。

[0012] 所述固定板 5 的一端与联轴器 4 连接。

[0013] 所述法兰 6 的两端分别与固定板 5 和上臂总成 1 连接。

[0014] 本发明机器人上臂驱动机构的有益效果是：

通过设置与机器人配合的专用驱动机构带动上臂运动,具有结构稳定、灵活性强、精度高等优点。

[0015] 以上所述仅为本发明的实施例,并非因此限制本发明的专利范围,凡是利用本发明说明书内容所作的等效结构或等效流程变换,或直接或间接运用在其它相关的技术领域,均同理包括在本发明的专利保护范围内。

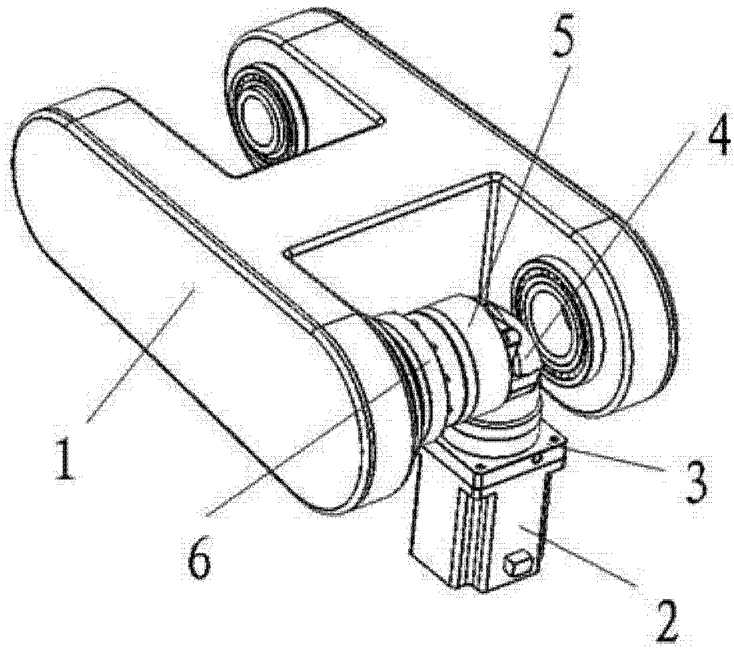


图 1