

BM4B 型履带式样品采集装备设计

-

目 录

摘 要	1
Abstract.....	2
引 言	3
1 设计要求	5
1.1 内容要求	5
1.2 成果要求	6
2 整机介绍	7
2.1 履带介绍	7
2.2 机械臂的介绍	8
2.3 机械手的介绍	9
3 设计方案	10
3.1 总体结构	10
3.1.1 机械结构设计	10
3.1.2 传动结构设计	11
3.2 主要机构的设计	11
3.2.1 履带的确定	11
3.2.2 质量参数的设计	12
3.2.3 发动机的设计	13
3.2.4 履带底盘的设计和确定	14
3.2.5 履带的计算	19
3.2.6 机械手的设计	20
3.2.7 机械臂的设计	27
3.2.8 整机电路板的介绍	29
3.2.9 控制程序的设计	32
4.整机装配及其渲染	36
4.1 整体装配图	36
4.1.1 底盘的三维造型	36
4.1.2 履带三维造型	36
4.1.3 机械臂的底座三维造型	36

4.1.4 机械臂的部分装配造型	37
4.1.5 机械手的三维造型	38
4.1.5 整体装配图	38
4.2 整体渲染图	39
结 论	40
参考文献	41
致 谢	42

以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文，请访问：<https://d.book118.com/927034042126010002>