



К основным параметрам промышленных роботов относятся мобильность, грузоподъемность, число степеней свободы, точность позиционирования, рабочая зона, тип и число основных рабочих органов, вид, величина и скорость их перемещения, тип привода и системы управления и др.

Под мобильностью подразумевается способность роботов в целом (помимо движений рабочих органов) осуществлять перемещение в пространстве. По мобильности роботы могут быть стационарными (напольными, подвесными) или передвижными напольными (по рельсам, на катках и т. п.) и подвесными, перемещающимися по балкам или рельсам над рядами установленного оборудования.

Такие роботы могут одновременно обслуживать группу различного технологического оборудования, например металлорежущих станков, штамповочных прессов и т. п. или конвейеров. В настоящее время преобладает стационарная конструкция промышленных роботов, что в определенной степени объясняется тем, что у передвижных роботов, успешно используемых для обслуживания групп различного оборудования, при перемещении, например по рельсовому пути, возникают некоторые затруднения с обеспечением требуемой степени точности позиционирования, с питанием энергией, созданием связей со средствами управления.