**多功能机械手技术要求**

该系统包含两部分，第一部分是机械手作业系统，由机械臂和自动开合的取样蓝组成，其中5轴电动机械臂，机械臂采用高分子框架，电动推杆，总长80CM内，底部采用中轴出线。第二部分是管式吸附系统，能将海参等生物通过吸附方式进行捕捉，吸管捆绑在机械臂上，以改变捕捉的方向，其吸附系统由负压水箱和水泵等构成，加载80MM口径负压水箱，内加载负压水泵，过滤设备。

设备数量：1台