

1. دقت مکان/مسیر یابی : این فاکتور معمولاً با عددی شبیه این 0.1 ، 0.02 ، 0.4 و ... بر حسب میلی متر بیان می شود که دقت قرارگیری عملگر نهایی ربات را در نقطه مورد نظر در فضا نشان می دهد هر چقدر این عدد کوچکتر باشد دقت ربات بالاتر و در نتیجه کارایی آن بهینه تر است .

Position/Path Repeatability

2. دسترسی / حرکت در راستای عمودی یا افقی : این فاکتور مشخص می کند که بازوی رباتیک قادر به حرکت در راستای افقی یا عمودی هست یا نه و اندازه حرکت را در آن راستا معین می کند برخی فقط یک مولفه دارند یعنی دسترسی عمودی را بطور نمونه ندارند .

H: Horizontally – V: vertically <<< H-reach/V-reach

3. قطر یا شعاع مینیمم و ماکزیمم فضای دسترسی : اغلب در شکل رسم می شود و شعاع قابل دسترس را با مقداری کمینه و بیشینه نشان میدهد . داشتن حد مینیمم به این جهت است که مفاصل ربات اجازه نمی دهند بازو کمتر از شعاع آنها را تحت پوشش داشته باشد .

Workspace Area

4. کاربری : که مشخصاً کاربرد ربات را نشان میدهد که اکثراً بازوها چند منظوره هستند بر فرض مثال کاربری ها ممکن است به این صورت باشند : جوشکاری ، برش ، جابجایی و انتقال ، مونتاژ که با تعویض عملگر نهایی مقصود استفاده از ربات تغییر می کند .

Applications

Assembly – Arc Welding – Pick & Place – Clean room – Plasma Cutter , . . .

5. بارده حمل بار : میزان باری که یک ربات / ماشین می تواند حمل و جابجا کند که این فاکتور با افزایش وزن قسمت مکانیکی ربات رابطه ای مستقیم دارد اگرچه عوامل دیگری هم در این مورد تاثیر گذار است .

Payload

6. محل و شیوه نصب : نیازی به توضیح نیست . در بعضی موارد ممکن است برای طراح اهمیت داشته باشد که ربات قابلیت نصب در چه جاهایی را دارد . برخی گزینه ها اینها هستند : نصب روی پلتفرم متحرک ، روی دیوار ، به شکل وارونه ، روی ریل ، کف و ...

Mounting

7. درجات آزادی و چرخش تک تک لینکها و کل سیستم رباتیک : تعداد محورهای ربات که معیاری برای سنجش فضای قابل دسترس ربات است و میزان آزادی چرخش تک تک بازوها و مفاصل .