

操作灵敏性

视对仪器和机器的灵活性和可控性的要求，脚轮必须相应地进行定位。下面将介绍脚轮排列的不同方法。



具有相同结构高度的三个万向脚轮

适用于低负载和狭窄过道。运输器械可以在所有方向上自由运动。直行时运输器械只是相对难以导向。通过在三个万向脚轮中的一个万向脚轮上安装定向制动便可以改善这一点。这种脚轮布置可能会使运输设备产生倾覆。

承载能力	**
运动性	*****
直行时导向	**
回转圆	****
倾覆稳定性	*



具有相同结构高度的四个万向脚轮

适合于狭窄过道。运输器械可以在所有方向上自由运动。直行时运输器械只是相对难以导向。通过在两个万向脚轮上安装定向制动便可以改善这一点。

承载能力	****
运动性	*****
直行时导向	**
回转圆	****
倾覆稳定性	***



具有相同结构高度的两个万向脚轮和定向脚轮

最常用的脚轮排列，适用于牵引操作。直行和转弯时运输器械可以很好地导向。在狭窄过道中运输器械相对较难灵活转动。如不使用定向脚轮，也可以使用轮组，即一个轴上使用两个单轮。

承载能力	****
运动性	***
直行时导向	****
回转圆	**
倾覆稳定性	****



四个定向脚轮，其中中间的定向脚轮具有略高的结构高度

实用的脚轮排列。直行时运输器械可以很好地导向。通过在中间定向脚轮上进行负载分配，运输器械可以相对容易控制和定点回转。在这种脚轮布置中，运输器械可能产生倾覆和晃动。如不使用中间的定向脚轮，也可以使用轮组，即一个轴上使用两个单轮。

承载能力	***
运动性	**
直行时导向	*****
回转圆	*****
倾覆稳定性	**



两个万向脚轮和定向脚轮，其中定向脚轮具有略高的结构高度

适用于牵引操作。直行和转弯时运输器械可以很好地导向，容易定点回转。在这种脚轮布置中，运输器械可能产生倾覆和晃动。如不使用中间的定向脚轮，也可以使用轮组，即一个轴上使用两个单轮。

承载能力	***
运动性	****
直行时导向	*****
回转圆	*****
倾覆稳定性	**



具有相同结构高度的四个万向脚轮和两个定向脚轮

昂贵的脚轮排列，适用于牵引操作。直行和转弯时运输器械可以很好地导向，容易定点回转，特别适用于重型负载和长的仪器。为了达到可控性，定向脚轮必须始终接触地面。如不使用中间的定向脚轮，也可以使用轮组，即一个轴上使用两个单轮。

承载能力	*****
运动性	***
直行时导向	*****
回转圆	*****
倾覆稳定性	*****