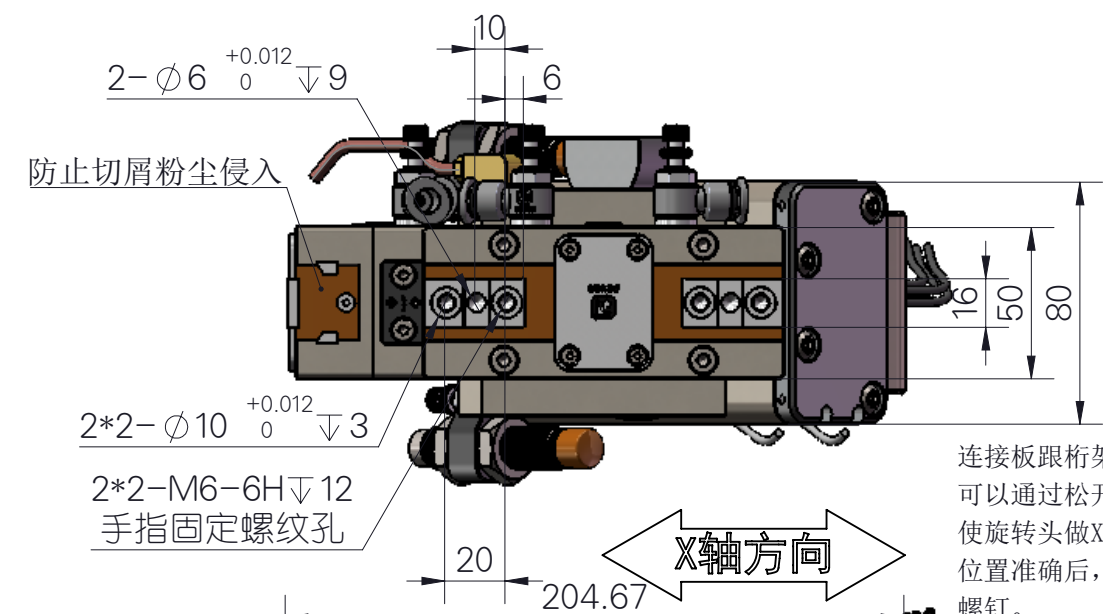
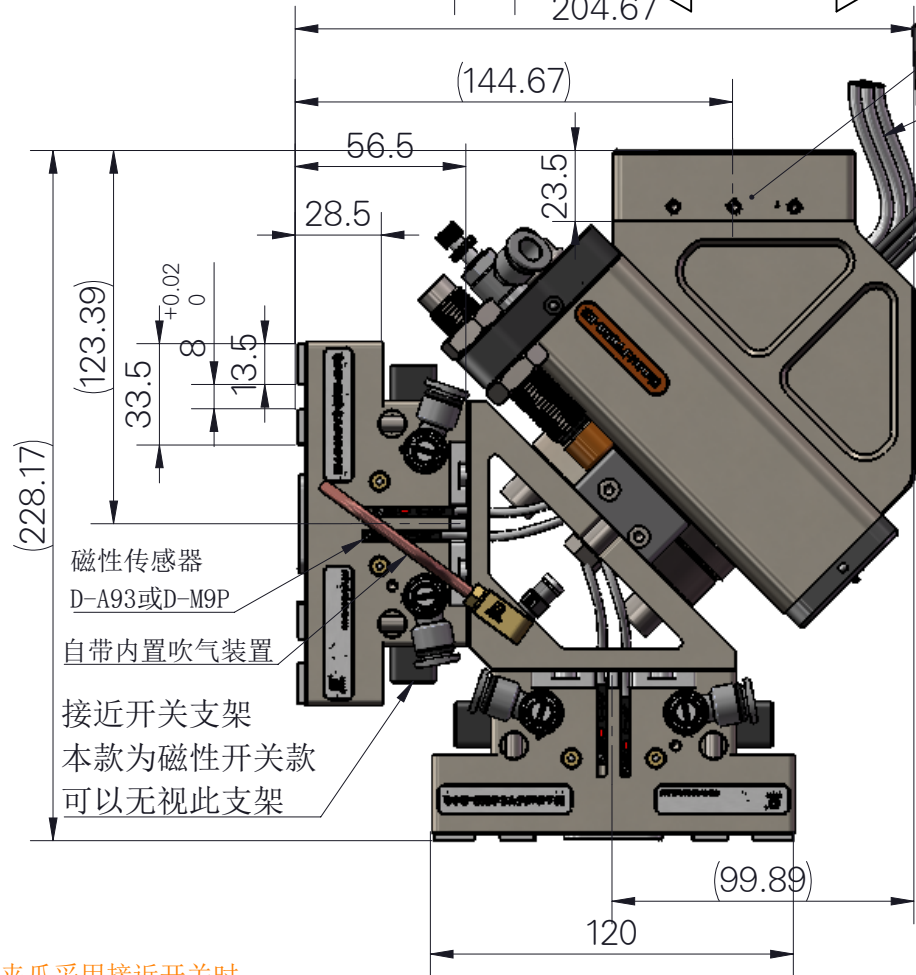


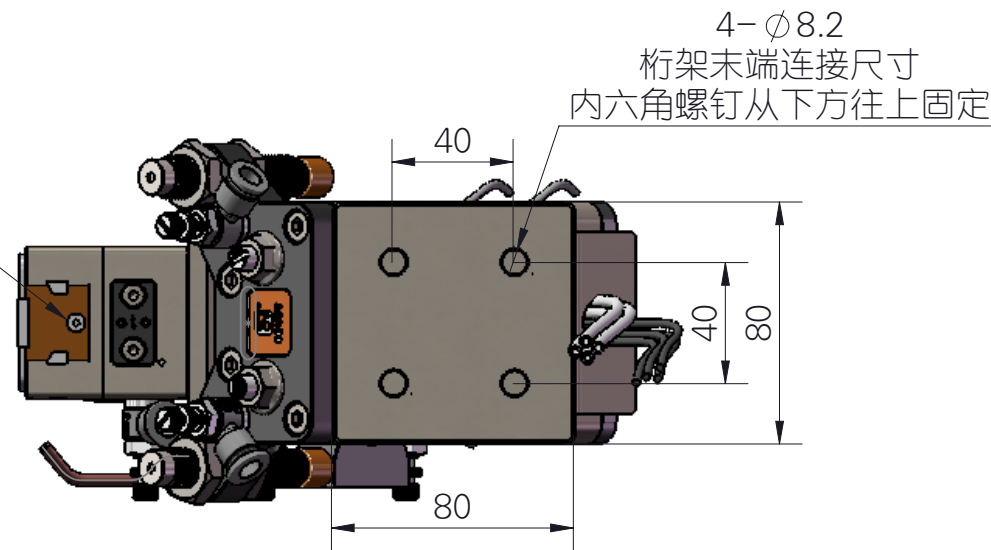


连接板跟桁架的末端固定后
可以通过松开这三个紧定螺钉
使旋转头做X向调节位置,待
位置准确后,拧紧此两个紧定
螺钉。



当夹爪采用接近开关时
可通过调节该螺钉确定
夹爪打开和夹紧工件时
的位置信号,当拧到极
限位置后,切不可继续
用力转动,否则会造成
损坏感应块的风险

本款为磁性开关款
可无视此调节螺钉



警告:

- 1.当操作夹爪工作时,请人员务必远离夹爪和机器人的活动部位,否则将会造成人身伤害的险;
- 2.由于不同物件有其不同的摩擦系数,当初次夹持工件时,请在空旷场地进行试夹,确保夹稳固后方可装机工作,否则将会有跌落工件砸伤机器或人员的风险

Warning:

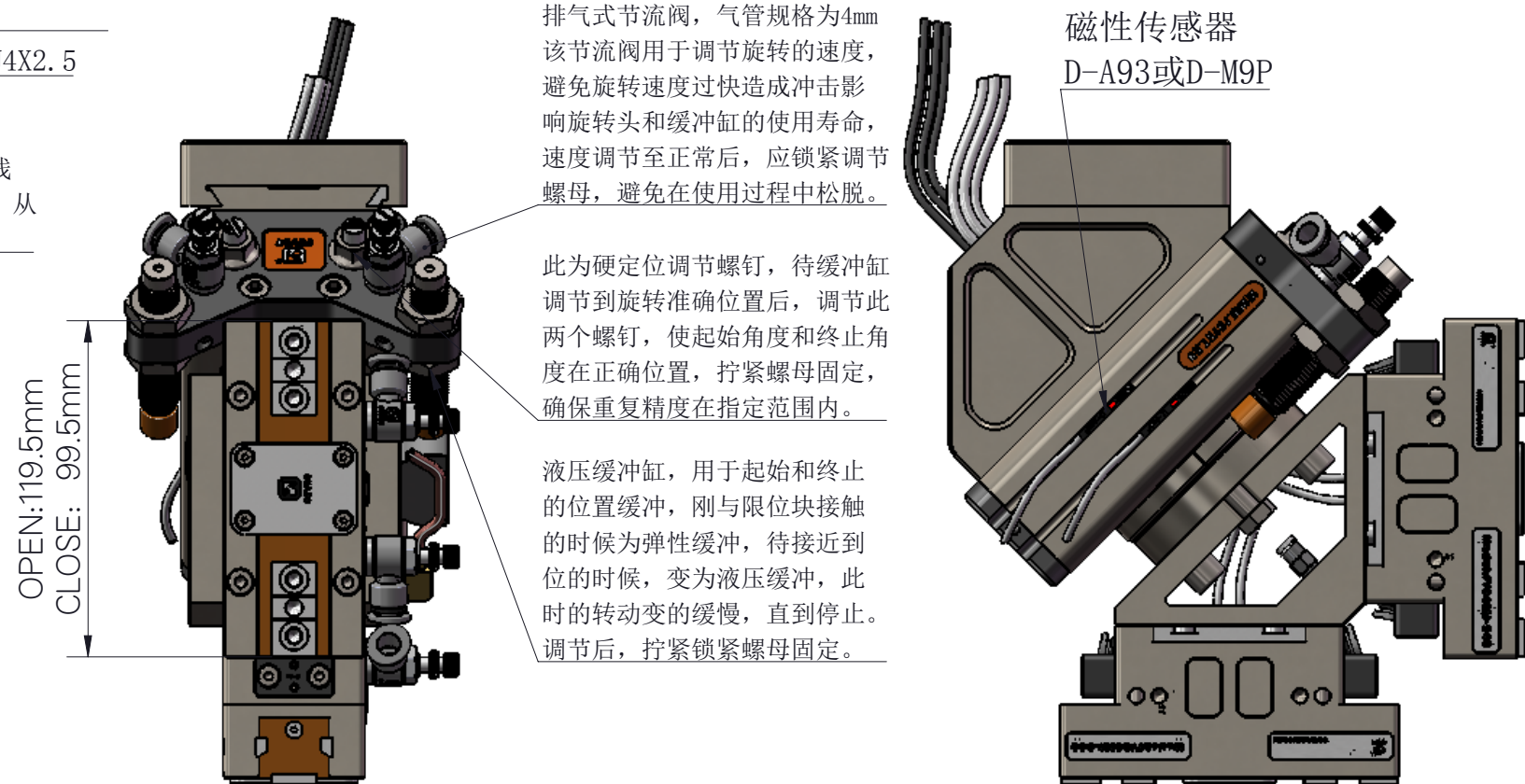
- 1.When operating the gripper, please keep away from it Gripper and robot's moving parts, otherwise it will Risk of personal injury;
2. Because different objects have different friction coefficients, When clamping the workpiece for the first time, please try clamping in an open field. Ensure that the clamping is firm before the machine can work, otherwise it will There is a risk that falling workpieces may damage machines or personnel.

排气式节流阀,气管规格为4mm
该节流阀用于调节旋转的速度,
避免旋转速度过快造成冲击影
响旋转头和缓冲缸的使用寿命,
速度调节至正常后,应锁紧调节
螺母,避免在使用过程中松脱。

此为硬定位调节螺钉,待缓冲缸
调节到旋转准确位置后,调节此
两个螺钉,使起始角度和终止角
度在正确位置,拧紧螺母固定,
确保重复精度在指定范围内。

液压缓冲缸,用于起始和终止
的位置缓冲,刚与限位块接触
的时候为弹性缓冲,待接近到
位的时候,变为液压缓冲,此
时的转动变的缓慢,直到停止。
调节后,拧紧锁紧螺母固定。

磁性传感器
D-A93或D-M9P



名称:气动平行两爪&50摆缸组合件

型号(Model): FY30ZM-D40&FYQ50-R2

开闭范围(Stoke):20mm

最大附件长度(Max. length attach):100mm

配管连接口(Fitting size):PF(G)1/8

理论夹持力-开(Gripping force :Open):789.74N

理论夹持力-闭(Gripping force : Close):693.56N

单循环空气消耗量(Air consumption per cycle):30.7cm³

开闭时间(Closeing/Opening time):0.04/0.04sec

重复精度Repeat accuracy):0.02mm

连续使用次数(Continuation usage amount):50

使用气压(Operating pressure):3-8bar

周围温度(Ambient temperature): -5 to 60℃(-10 to 130℃)

润滑(Lubrication):不需要(Needless)

根据IEC60529标准安全防护:IP64

Safety protection according to IEC60529 standard:IP64

所有数据在7Bar时测量(All data were measured at 7 Bar)

重复精度:连续动作100次以后的检测值

After 100 consecutive strokes to end positions

摆缸技术参数

1. 大小代号: 50
2. 使用流体: 空气(不给油)双作用
3. 使用压力: 0.1~1.0MPa
4. 环境以及流体温度: -5~60摄氏度。
5. 角度调节范围: 0~190度
6. 缸径: 25mm
7. 允许径向负载314~378N
8. 允许轴线负载: 296~451N
9. 允许弯矩: 9.7N.m
10. 在0.5MPa下的有效输出力矩: 4.64N.m
11. 旋转时间: 0.2~0.8s
12. 组合总成件重量: 6.2kg