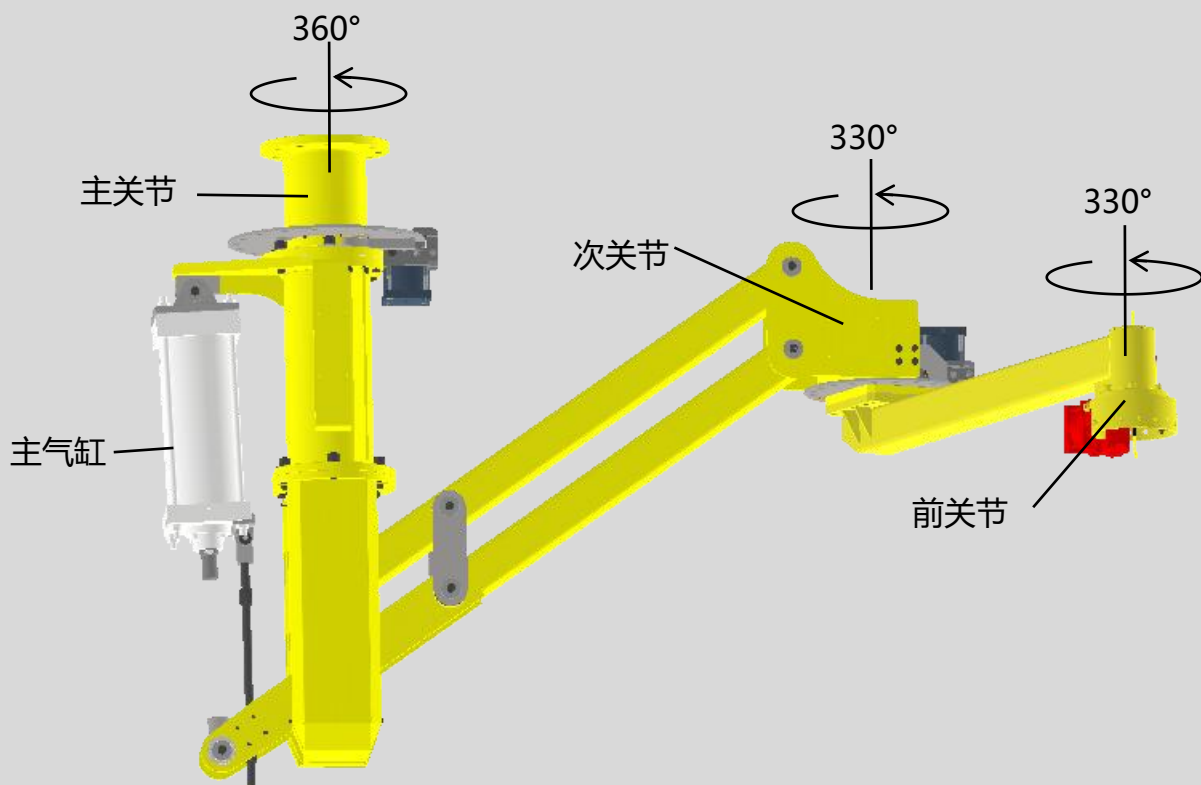


PBF硬臂式助力机械手



负载能力: max500kg^①

服务区域: R1500-2800mm

升降行程: max1600mm

动力形式: 压缩空气0.5-0.7Mpa

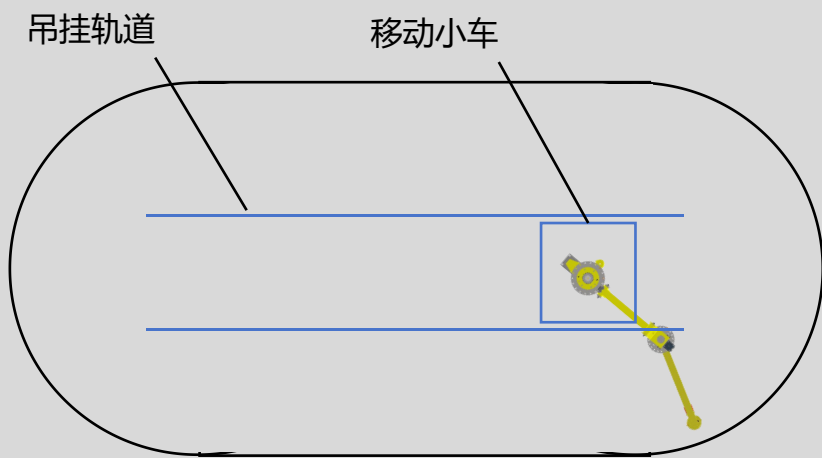
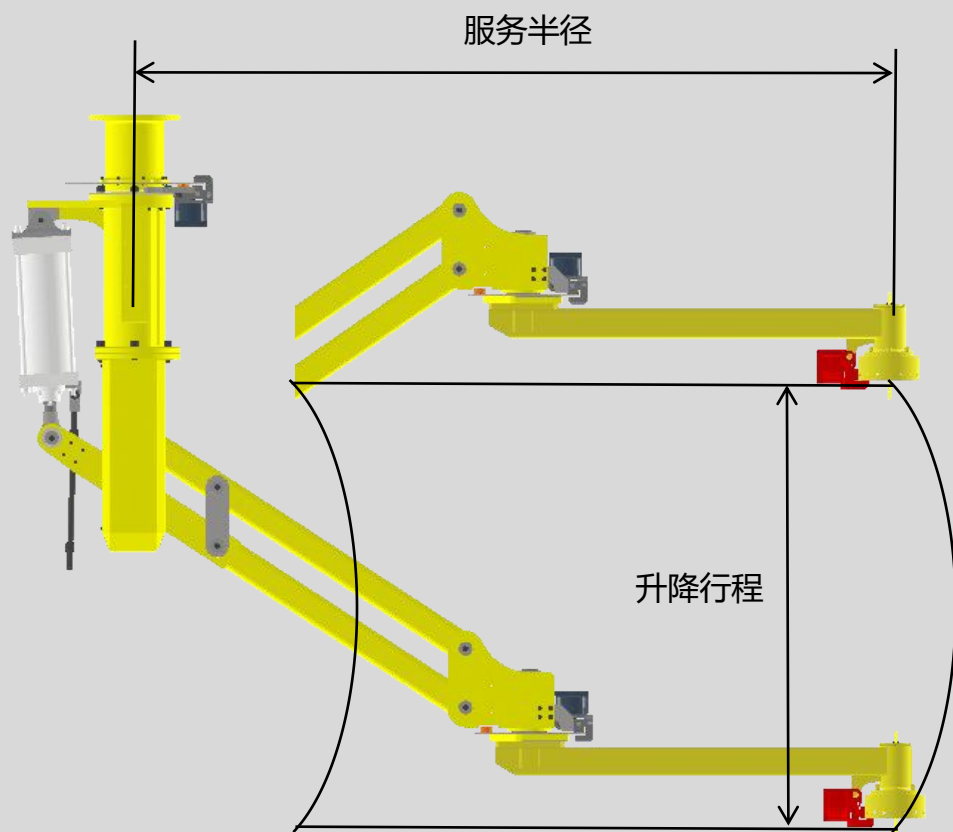
控制方式: 空负载平衡\UP/DN

安装形式: 倒挂移动\倒挂固定\地面立柱\
地面小车

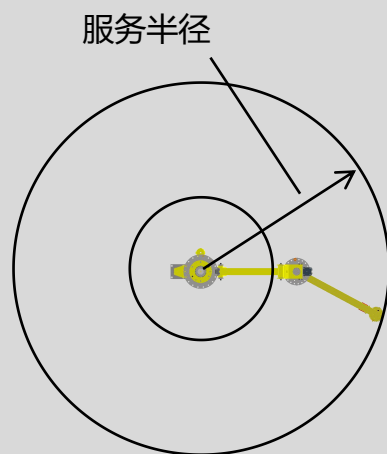
PBF硬臂式助力机械手是利用力的平衡原理，通过控制气缸的气压使气缸出力与负载端的重力相等，从而实现升降平衡。在此状态下，只需用手对负载端施加向上或向下的较小作用力，负载端便会随之升降，这就是平衡省力的典型应用。其设有主、次、前共三个回转关节，前回转关节下方连接根据工件与工况信息专门设计的夹具，使夹具能够在以主关节为轴心的圆形区域内移动。

注：①负载能力的数值包括工件和夹具的总重量

②当您的需求超出以上任一项指标范围，请咨询我们的工程师

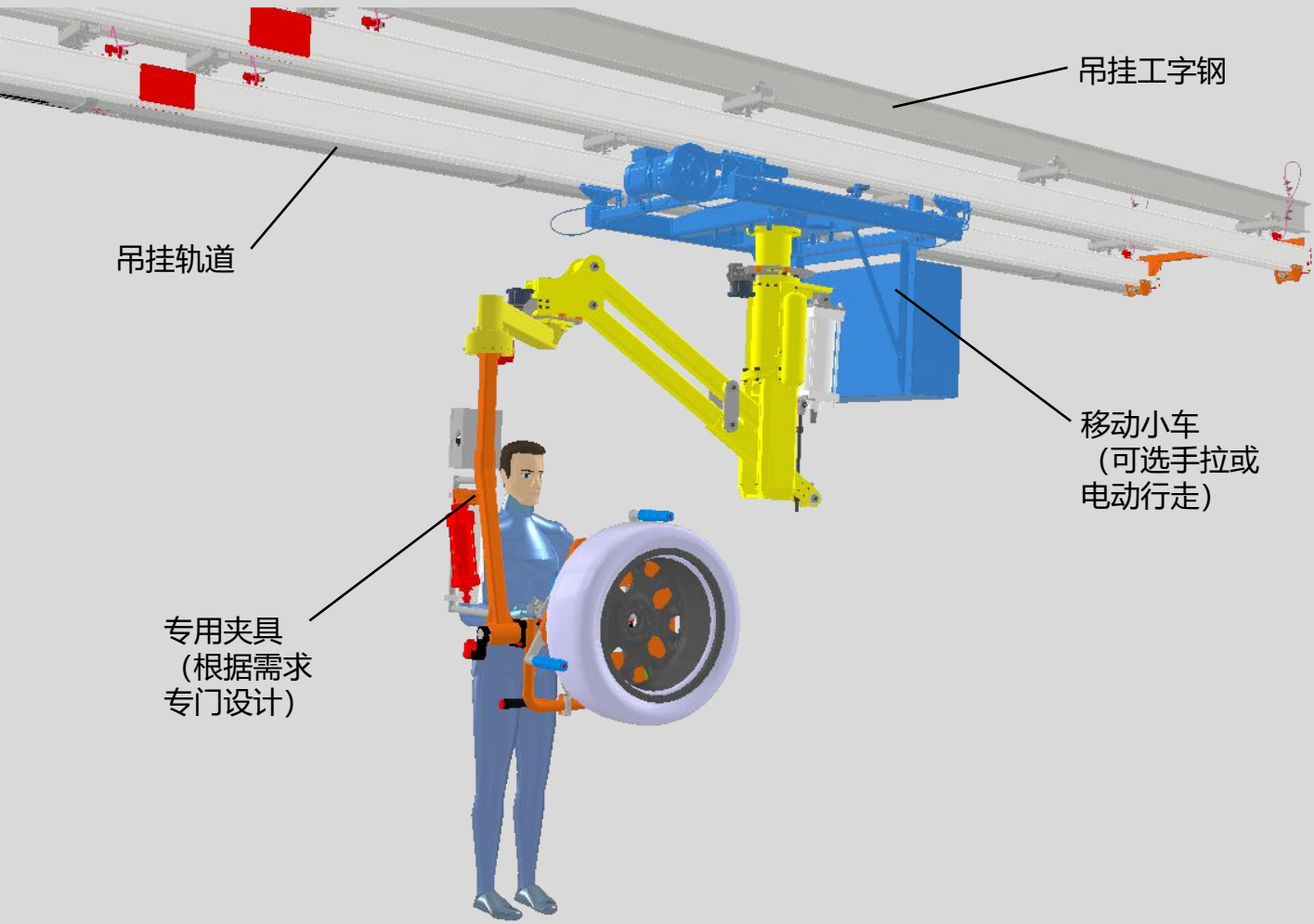


服务区域：倒挂移动

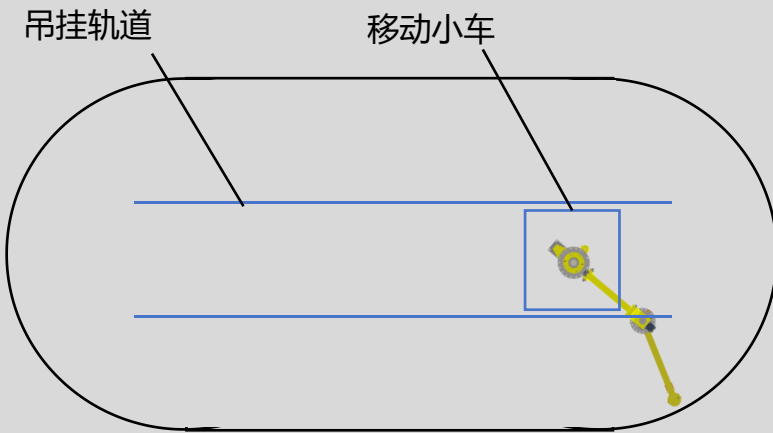


服务区域：倒挂固定
地面立柱
地面小车

PBF硬臂式助力机械手

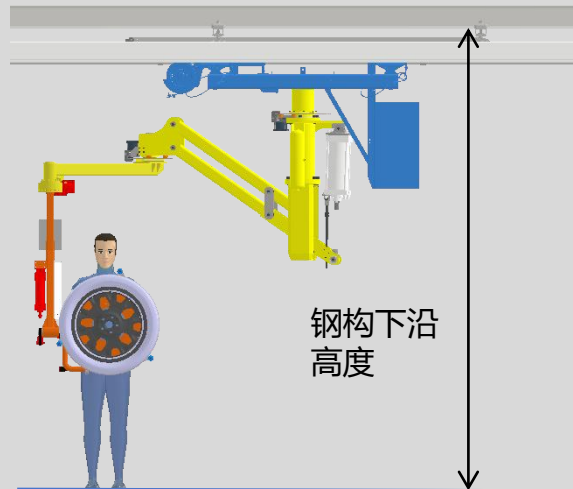


倒挂移动



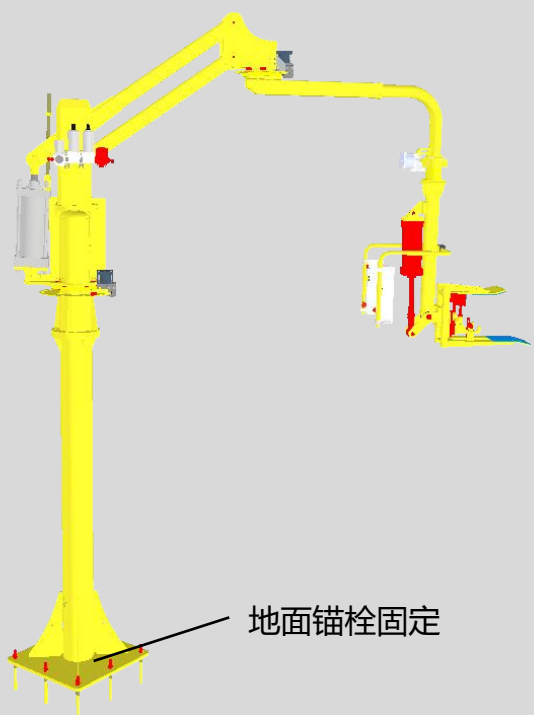
服务区域

如图示，服务区域的长度取决于轨道的长度，宽度约为机械手臂展长度的2倍



安装高度

图示安装高度以吊挂工字钢的下沿为测量基准，通常在3500-4200mm之间



地面锚栓固定



移动小车
(可调整作业位置,
作业时须伸出4个
支撑脚并调平)

地面立柱

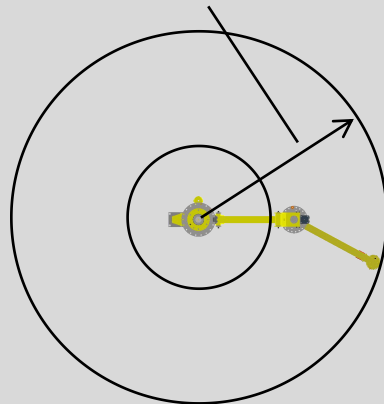
地面小车

倒挂固定



吊挂连接件 (示意)
——用于主机与顶
棚承重构件之间的
过渡连接 (非标设
计)

服务半径



服务区域

如图示, 这3种形式的服务区域是以主机主关节为中心的环形区域, 外圆半径通常为2000-2800mm

高度空间需求

对安装或使用的空间高度需求通常为3000-4000mm

明确工况和需求

1、工件信息

- 工件种类及其尺寸数据（可提供数模或图纸）
- 工件重量
- 可夹取位置

2、取料信息

- 工件被抓取时所盛放的器具（专用料架、栈板、工作台等）信息
- 工件在器具上的姿态和高度

3、放料信息

- 工件被放置时的环境信息，如盛放器具、机床、工装、装配的依附部件（如装配到车体上）
- 工件的放置姿态，相对取件时的方向角度变化
- 工件的放置高度

4、布局信息

- 工位布局图

5、安装基础和空间信息

- 如为地面立柱安装，需提供地面强度数据，该区域的限高信息；
- 如为顶棚吊挂安装，需提供顶棚钢构信息

该清单便于您搜集工况信息，以高效地与工程师对接技术方案