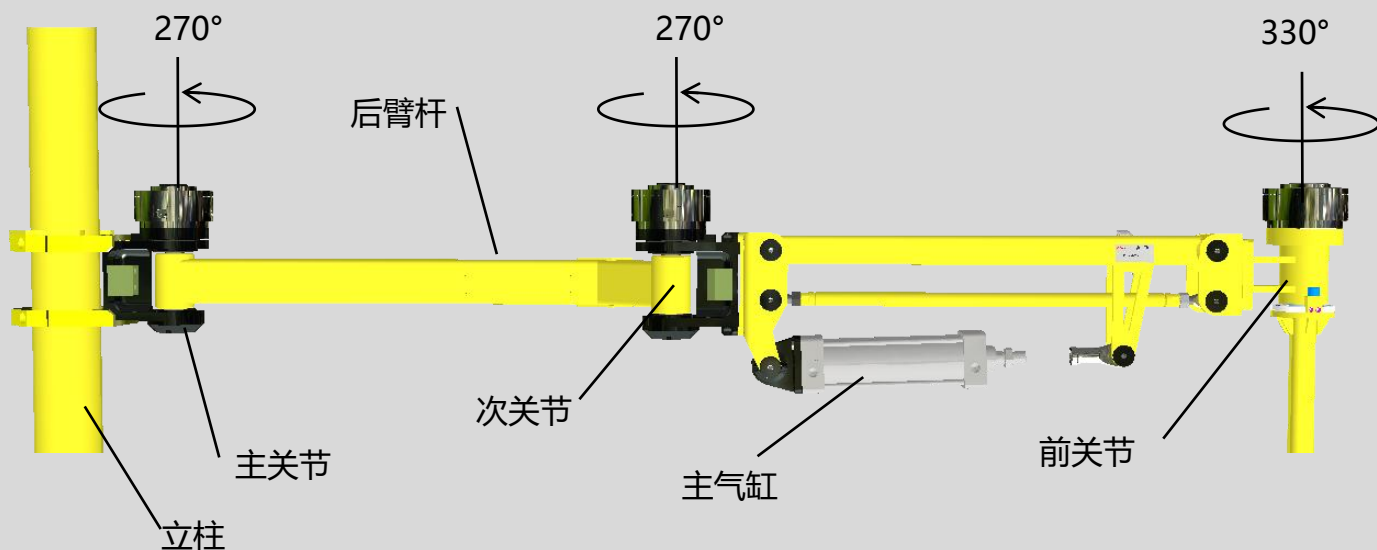


## PBS抗扭臂



抗扭能力: max600N.m

服务区域: R1500-2200mm

升降行程: max900mm

动力形式: 压缩空气0.5-0.7Mpa

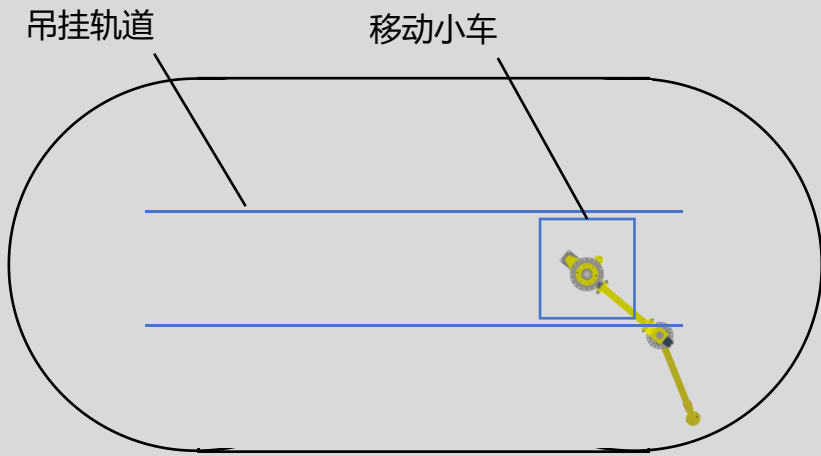
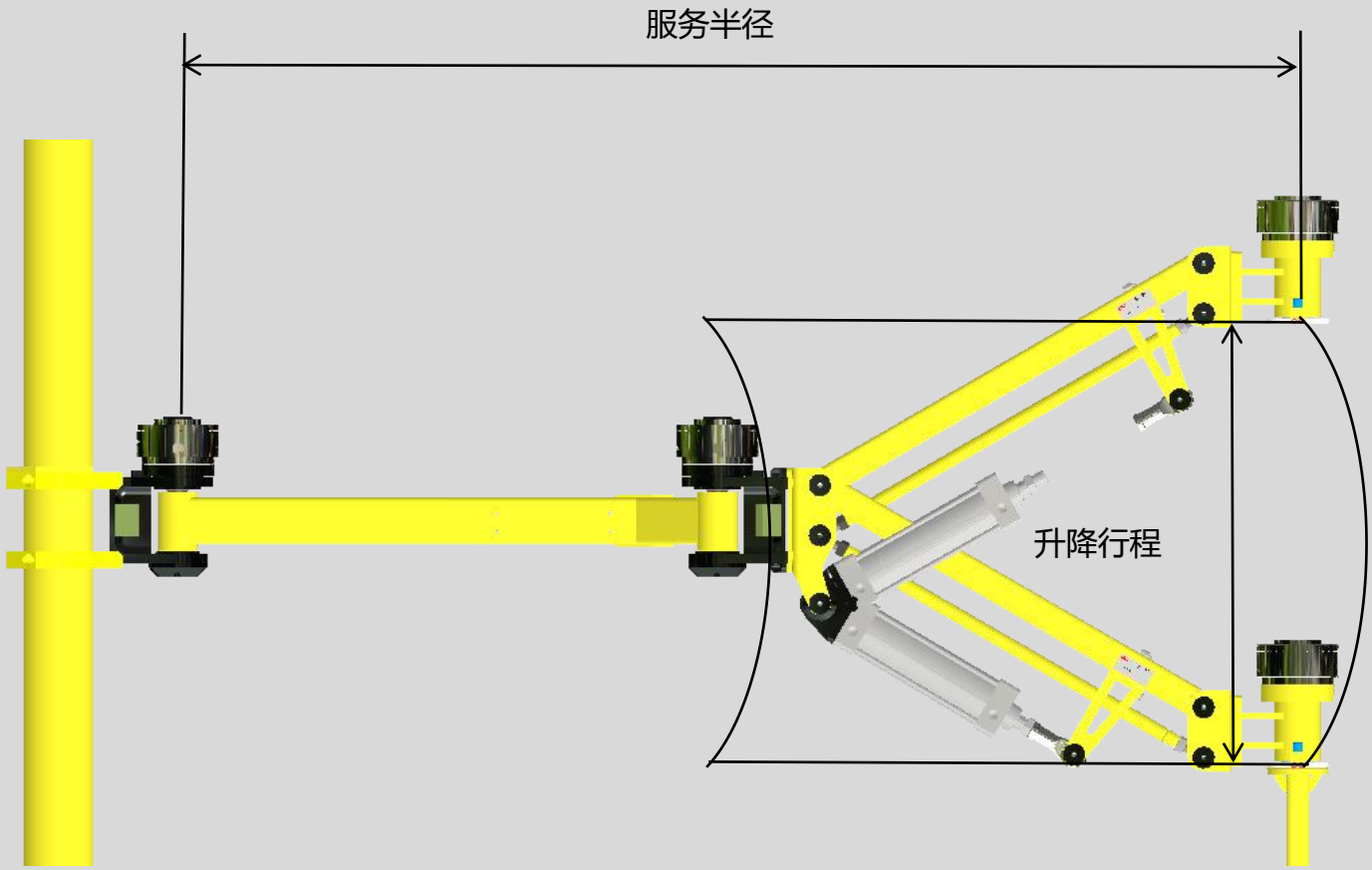
控制方式: 自平衡

安装形式: 倒挂移动\倒挂固定\地面立柱\  
地面小车

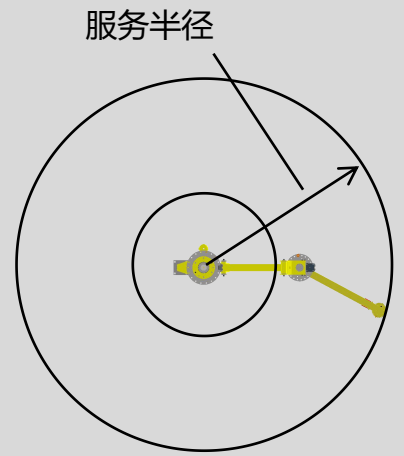
PBS抗扭臂是我司主要抗扭臂形式之一，利用力的平衡原理，通过控制气缸的气压，使气缸出力与负载端重力相等，以获取升降平衡的效果。设有主、次、前共3个回转关节，在前回转关节下连接根据拧紧工具和工况信息专门设计的夹具，让拧紧工具能够在以主关节为轴心的圆形区域内移动。

拧紧时关节通过齿刹啮合，锁死关节自由度，达到抵抗拧紧反力的效果。

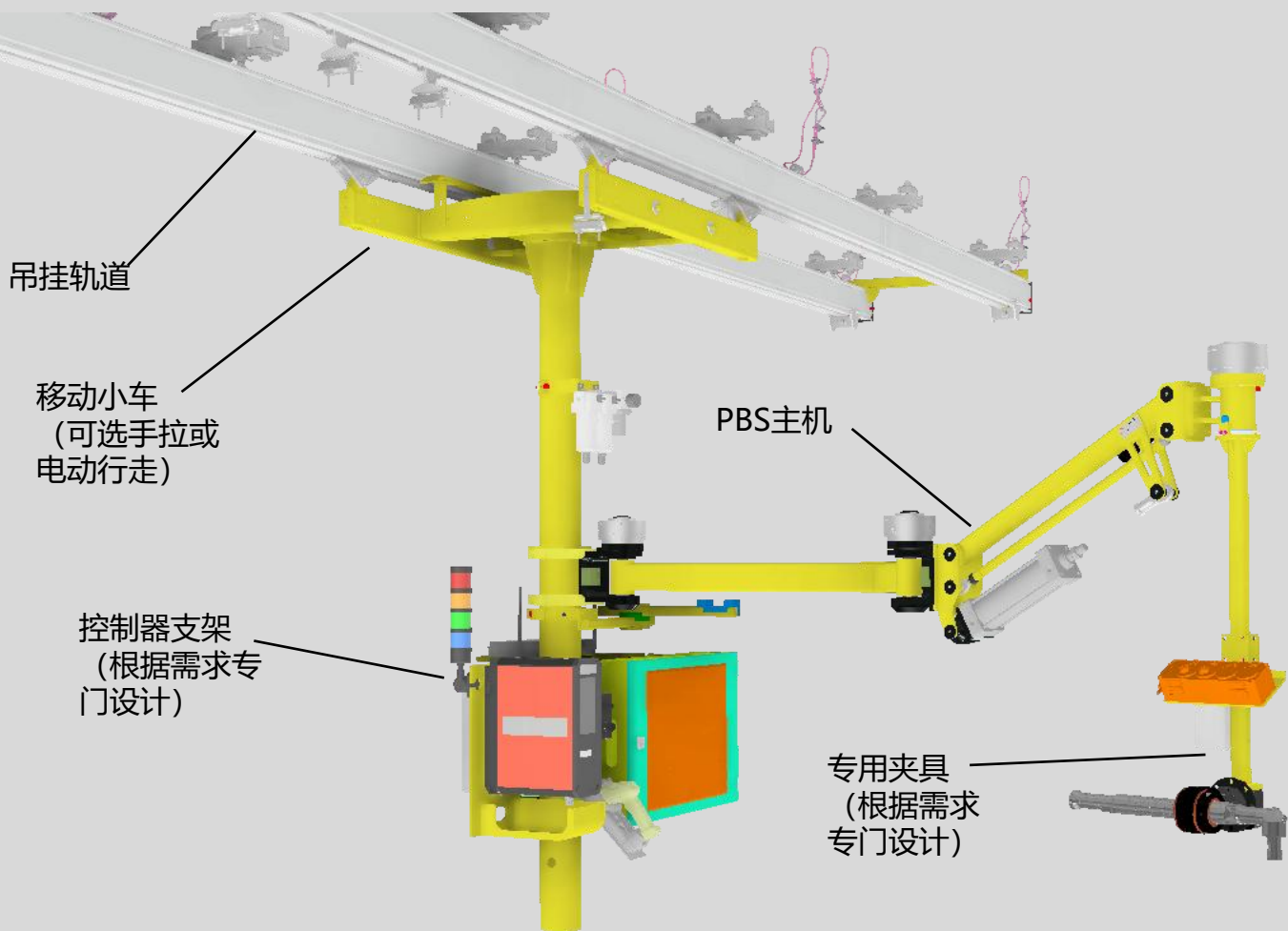
注：当您的需求超出以上任一项指标范围，请咨询我们的工程师



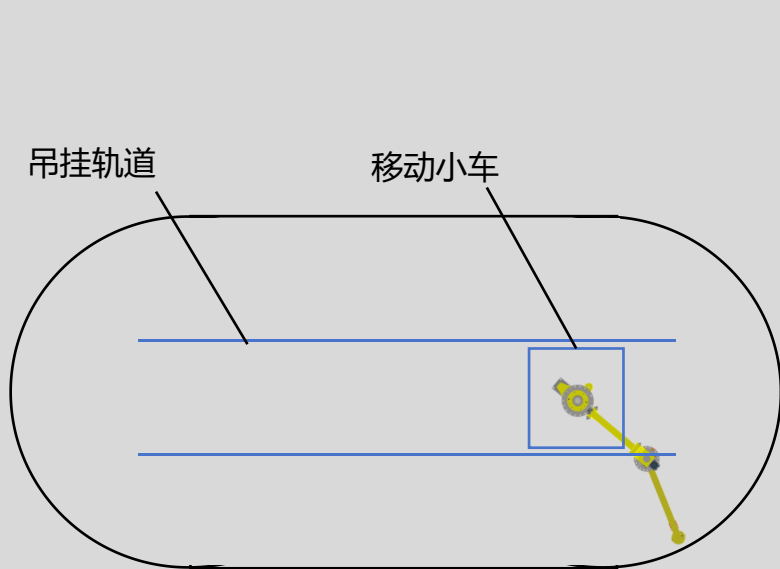
服务区域：倒挂移动



服务区域：倒挂固定  
地面立柱  
地面小车

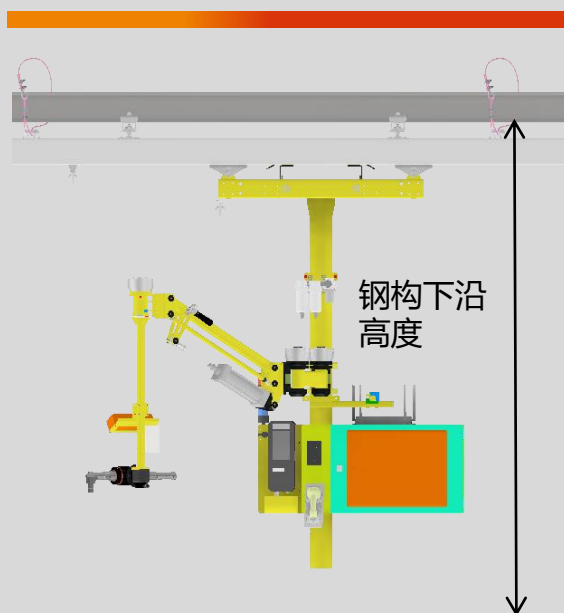


## 倒挂移动



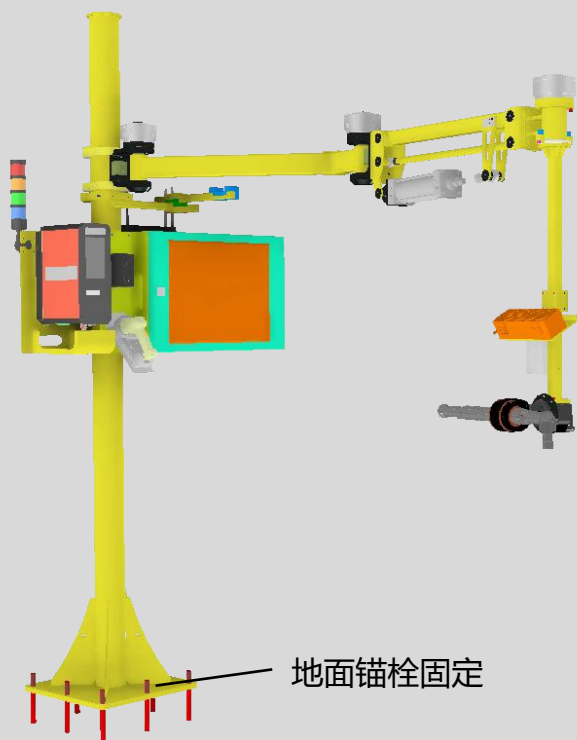
### 服务区域

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)

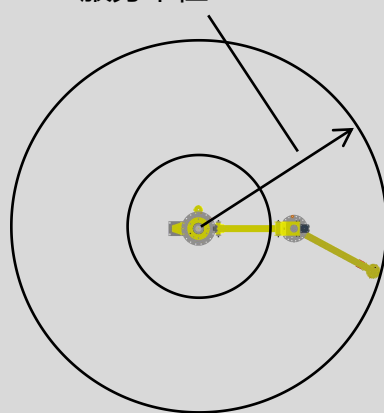
## 地面立柱

## 地面小车

### 倒挂固定



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1500-2200mm

### 高度空间需求

对安装或使用的空间高度需求通常为3000-4000mm

## PBT抗扭臂



抗扭能力: max600N.m

服务区域: 宽度7米内的矩形区域

升降行程: max1000mm

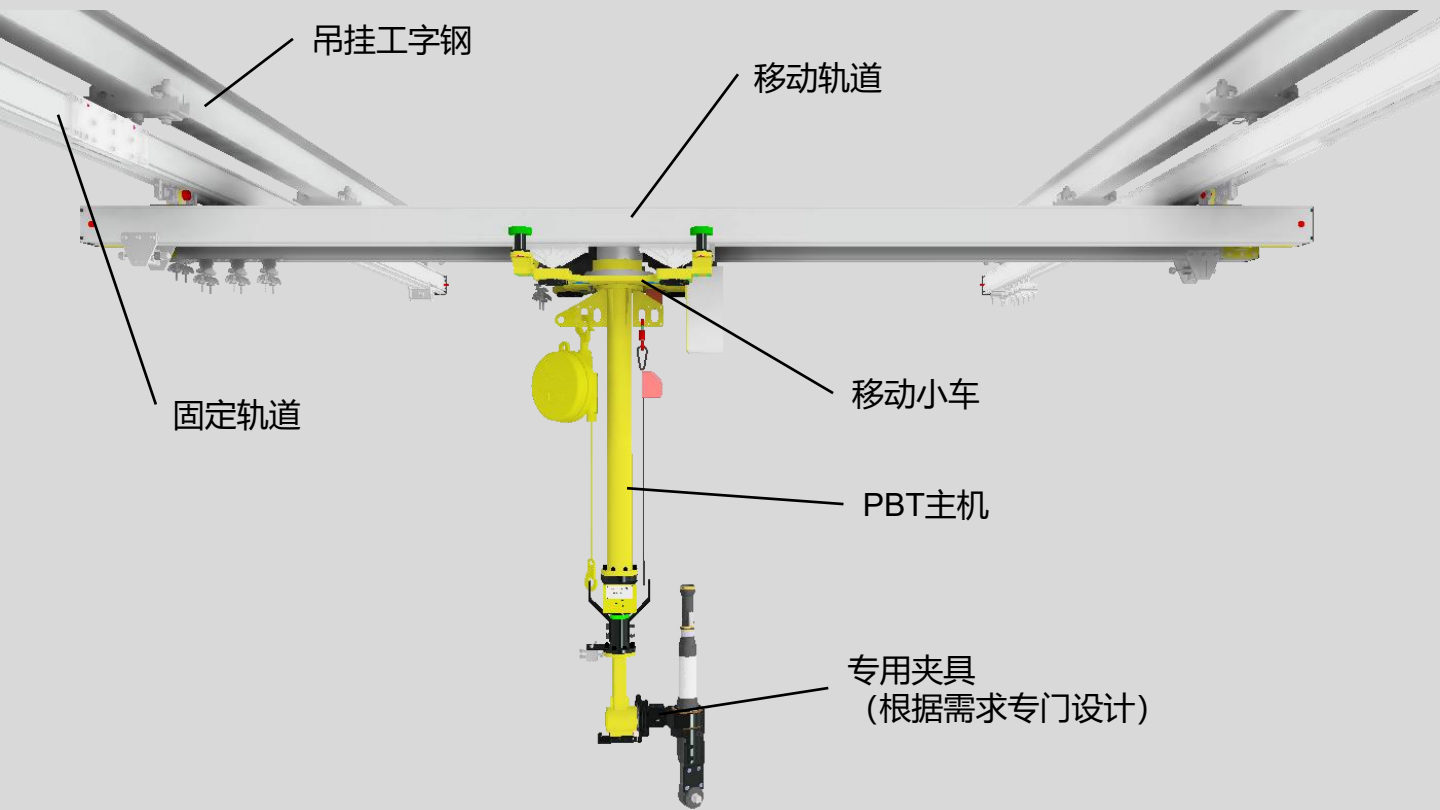
动力形式: 压缩空气0.5-0.7Mpa  
三相交流电380V\50Hz

控制方式: 弹簧平衡器自平衡

安装形式: 倒挂移动

一种垂直升降形式的抗扭臂，配置弹簧平衡器，实现夹具端的平衡升降。其与平台小车通过旋转关节连接，悬挂于井字形轨道系统，其末端连接非标设计夹具，用于固定拧紧工具，使其实现x\y\z三维空间移动，以及绕z轴转动的自由度。

注：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



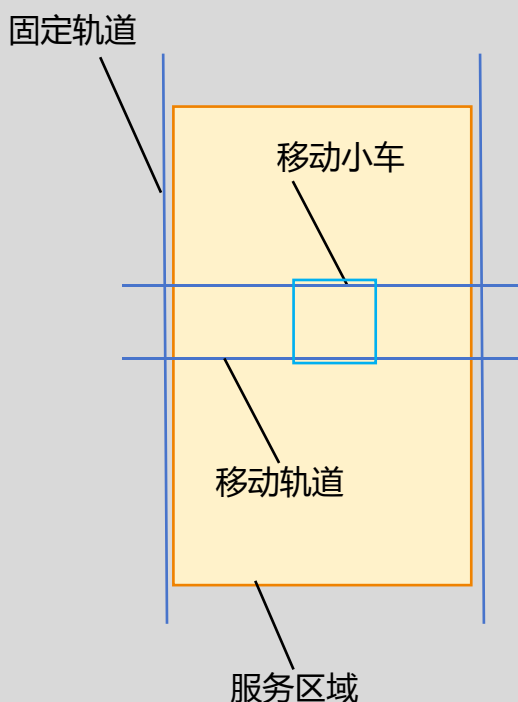
## PBT抗扭臂系统构成

### 服务区域

如图示，PBT抗扭臂系统的服务区域为一矩形区域，如果以移动小车中心为基准，服务区域的长宽尺寸分别比固定和移动轨道的长度短1米左右。固定轨道长度通过拼接可以做到30米以上，而固定轨道的长度受跨度限制通常不大于7米长。

### 安装及高度

安装基础通常为2根平行的工字钢，可从顶棚钢构吊挂或从地面构建龙门架固定工字钢，工字钢的下沿高度通常介于3000-4000mm之间



## 明确工况和需求

### 1、拧紧点信息

- 工件种类及其尺寸数据（提供数模）
- 拧紧点的扭矩参数
- 拧紧点高度

### 2、拧紧工具信息

- 拧紧工具的品牌型号（包括配套的控制器的、电源、套筒选择器等）

### 3、布局信息

- 工位布局图和立面图
- 车身抱具或托盘数据

### 4、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**