

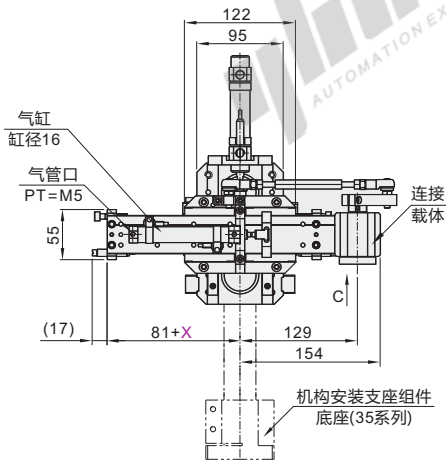


代码	类型	安装组件	移栽方向	驱动方式
ZBC06	横移机械手	可旋转型	X/Z/θ轴	气动
ZBC07		有		

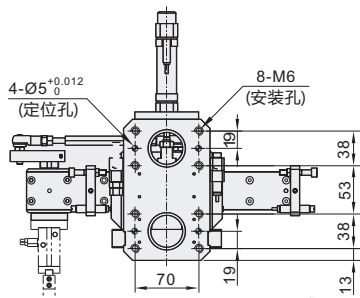
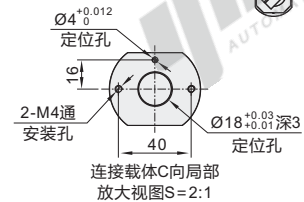
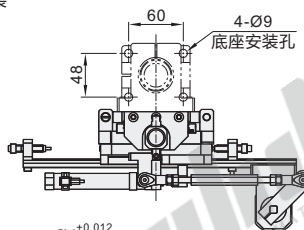
产品特性

- 机构紧凑、外形美观；
- 高精度移栽、可靠性高；
- 机械手与执行元件联动旋转；
- 降低设计与制造的成本。

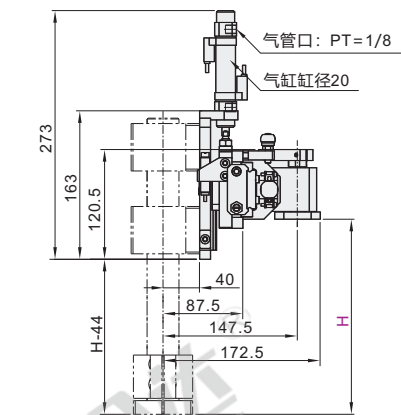
① 本机械手配2个内置磁环圆形气缸、磁性开关(4条)。



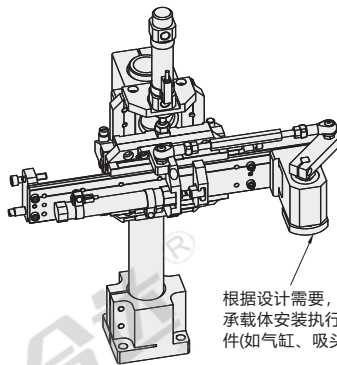
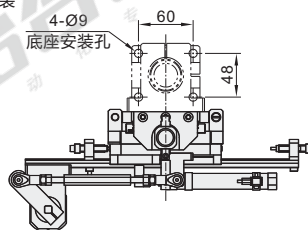
左侧安装



① 未使用安装组件时的安装图



右侧安装



根据设计需要，在承载体安装执行元件(如气缸、吸头等)



抓取功能组件

视角标准：第一视角

无安装组件

型号	X轴行程 (mm)	Z轴行程 (mm)	θ° 旋转角度	配置	重复位置精度(mm)	循环时间 (S)	工作气压 (Mpa)	负载 (g)
代码 安装位置								
ZBC06 L(左) R(右)	65 90 115 140	35	60~120	无指定(对应的气缸品牌为SMC, 导轨品牌为PMI) B: 标配(对应的气缸品牌为亚德客, 导轨品牌为PMI)	±0.05	2	0.4~0.6	800 (max)



型号	X轴行程	Z轴行程	θ° 旋转角度	配置
代码 安装位置				
ZBC06 L(左) R(右)	65 90 115 140	35	60~120	无指定 B

ZBC06—L—X65—Z35—θ90

型号	X轴行程	Z轴行程	θ° 旋转角度	配置
代码 安装位置				
ZBC06 L(左) R(右)	65 90 115 140	35	60~120	无指定 B

ZBC06—L—X65—Z35—θ90—B



● 优惠价
数量 1~10 11~
价格 100% 另行报价

横移机械手

可旋转型

带安装组件

型号		H初始高度	X轴行程	Z轴行程	θ°	配置	重复位置精度(mm)	循环时间(S)	工作气压(Mpa)	负载(g)
代码	安装位置	最小单位10(mm)	(mm)	(mm)	旋转角度					
ZBC07	L(左) R(右)	150~400	65 90 115 140	35	60~120	无指定(对应的气缸品牌为SMC, 导轨品牌为PMI) B: 标配(对应的气缸品牌为亚德客, 导轨品牌为PMI)	± 0.05	2	0.4~0.6	800 (max)



请按图示订货

型号	H	X轴行程	Z轴行程	θ°	配置	
代码	安装位置	初始高度	(mm)	(mm)	旋转角度	
ZBC07	L(左)	150~400	65 90 115 140	35	60~120	无指定 B

ZBC07-L-H200-X65-Z35- θ 90

型号	H	X轴行程	Z轴行程	θ°	配置	
代码	安装位置	初始高度	(mm)	(mm)	旋转角度	
ZBC07	R(右)	150~400	65 90 115 140	35	60~120	无指定 B

ZBC07-R-H200-X65-Z35- θ 90-B

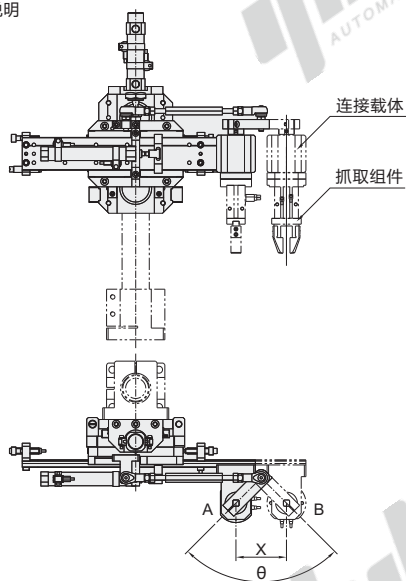


未税价(元)

优惠价

数量	1~10	11~
价格	100% 另行报价	

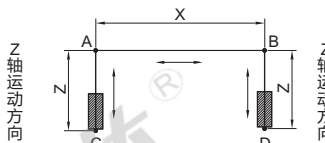
结构说明



简易说明

- 横移带旋转机械手共有四个工作点A、B、C、D，机械手高速在气缸的驱动下完成四个工作点之间循环移动，实现快速取料、放料（横移过程中连接载体自动旋转角度）。
- Z值为竖直移栽距离，可调范围（5-35），X为水平移栽距离值，选定标准行程后，可调整范围（ ± 5 mm），承载体的旋转角度 θ ，可选范围（ 60° - 120° ）。
- Z、X值大小也可根据客户需要进行非标定制。

X轴运动方向(过程中连接载体联动旋转)



- A点：取（放）料等待位
- C点：取（放）料位
- B点：放（取）料等待位
- D点：放（取）料位
- Z值：5-35可调整
- X值：65、90、115、140

EX

Example
使用示例

使用说明：

在自动化设计过程中，常需设计可完成取料-移动-执行元件旋转-放料的移栽机械手，传统方式则选用价格高昂的旋转气缸或者复杂的结构来完成，成本高、结构复杂、体积大。而此机械手则很好地完成上述功能并具有较高的性价比。

抓取功能组件

