



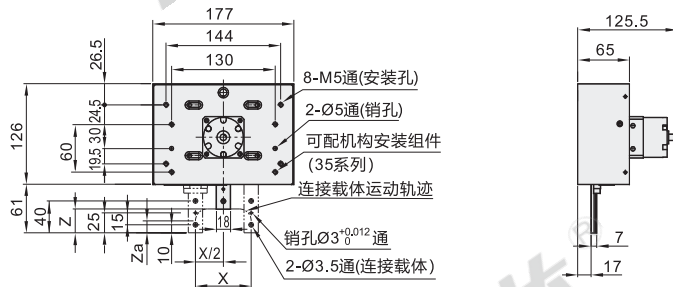
代码	类型	移载方向	驱动方式
ZBC26	标准型	行程可调整型	XZ轴
ZBC27			

- 产品特点**
- 行程可调整PPU，取(Pick)和放(Place)的单元(Unit)。该PPU为纯凸轮结构的移载机械手，通过外置控制系统控制摆动气缸或伺服电机带动执行元件沿预定的轨迹运行；
 - 其单个工作周期最快为0.6S，定位精度±0.05mm；
 - 与其它PPU相比而言，行程可调整PPU最大特点是能实现X轴可调整，最大限度加宽取放料的工作行程，应用范围更加广泛；
 - 可非标订制电动。
- 使用价值**
- 实现了局促空间内工件的自动移载，通过导向的垂直和水平运动顺序实现了工件的抓取；
 - 可配合自动供料器上料、转盘上料、转盘下料等，直线导轨无回转间隙，带循环滚针轴承元件，确保了高精度和高刚性；
 - 高稳定性：外置控制旋转气缸与凸轮系统的组合形成了紧凑的单元，实现抓取动作。

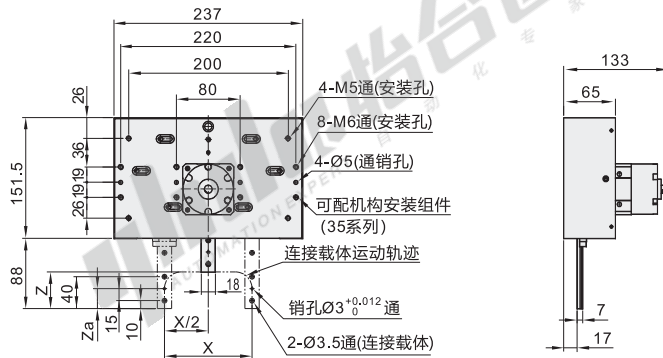
驱动方式：摆动气缸

ZBC26

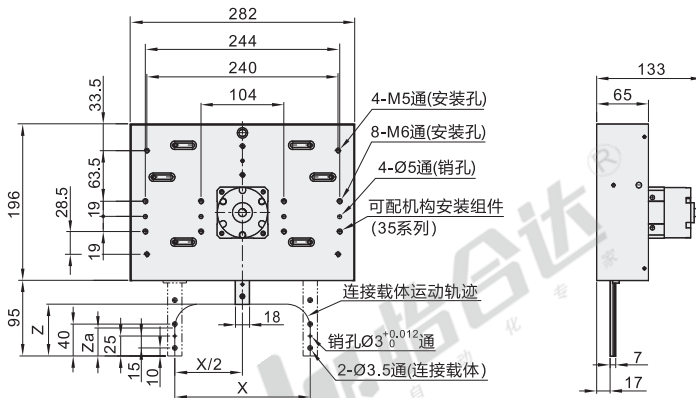
规格：12



规格：16



规格：25



视角标准：第一视角

型号	最大直线行程(mm)	Z轴行程(mm)			终端位置重复精度(mm)	最小循环时间(S)	最大负载(Kg)	工作气压(Mpa)
		X轴	Z轴	Za				
代码 ZBC26	规格 12	50~70	30	15	±0.05	0.8	0.6	0.4~0.6
	16	90~110	46	25		1.0	0.8	
	25	130~170	65	35		1.2	1.2	



请按图示订货

型号	代码	规格
ZBC26	12	16

ZBC26-12



未标价(元)

● 优惠价

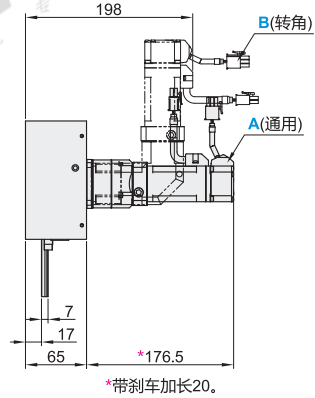
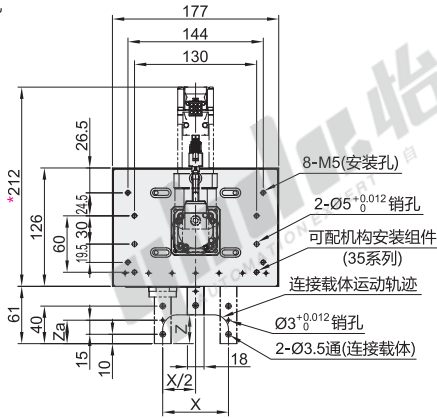
数量	1~5	6~
价格	100%	另行报价

行程可调整型·不可旋转

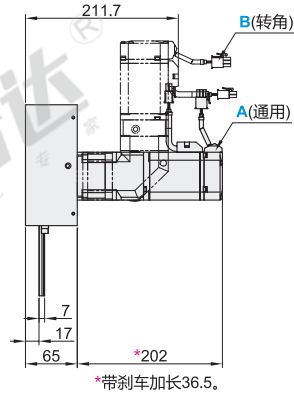
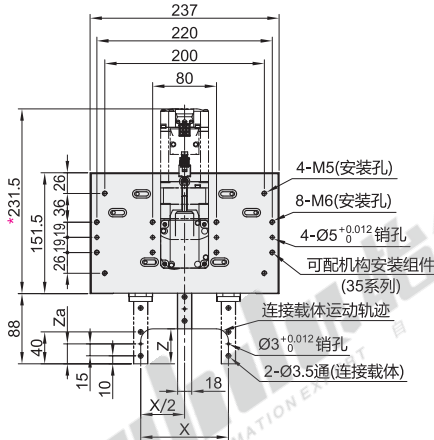
标准型

移栽PPU

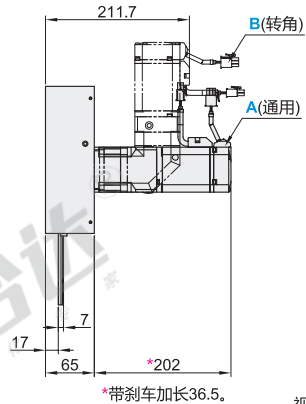
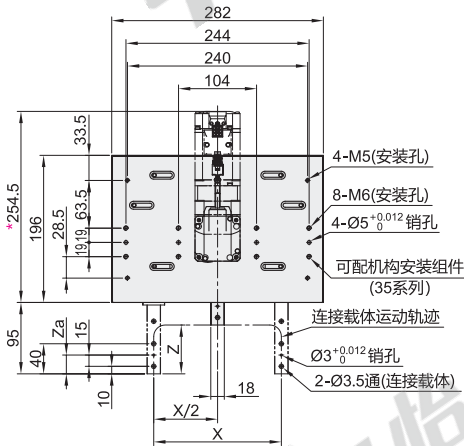
驱动方式：伺服电机
ZBC27
规格：12



规格：16



规格：25



视角标准：第一视角

型号		电机选择		减速机 连接方式	减速比	输出信号	最大直线行程		Z轴行程(mm)	重复 定位精度 (mm)	最小 循环时间 (s)	最大扭矩 (N/m)	最大负载 (Kg)			
代码	规格	适配 伺服品牌	电机功率 W				行程形式	X轴						Z轴	Za	
ZBC27	12	S(松下)	100	U(无刹车)	5	N(NPN) P(PNP)	50~70	30	15	±0.05	0.6	1.0	0.8			
	16		400	V(有刹车)			90~70	46	25					0.8	1.27	1.2
	25		400	V(有刹车)			130~170	65	35					1.0	1.27	1.5

请按图示订货

型号		电机选择		减速机 连接方式	减速比	输出信号	
代码	规格	适配 伺服品牌	电机功率 W				行程形式
ZBC27	12	S(松下)	100	U(无刹车)	A(通用)	5	CN(NPN) P(PNP)
	16	S(松下)	400	V(有刹车)	B(转角)	5	CN(NPN) P(PNP)

ZBC27—16—S—400—U—A—5—N

● 优惠价
数量 1~5 6~
价格 100% 另行报价
未标价(元)

及安装
机械手

摆动气缸驱动简易说明

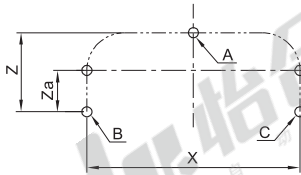
简易说明:

正常使用情况下, 同有两个工作点位。

1.取料位 2.放料位

等待料到位后, 继续完成做下一周期, 让上料、下料更加高速。BC段为建议的工作区间, 详细请见右侧简图。

① 软限位与硬限位之间的距离是2mm。



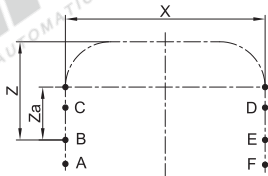
- A点: 最高点
- B点: 取料位
- C点: 放料位
- X值: X轴行程
- Za值(BC段): 工作区间
- Z值: Z轴最高行程

伺服控制点简易说明

- A: 左硬限位
- B: 软限位
- C: 左原点
- D: 右原点(备用)
- E: 软限位
- F: 右硬限位

在伺服控制下, 等待位和取料位可由客户在行程范围内自行设定。

① 软限位与硬限位之间的距离是2mm。



使用说明

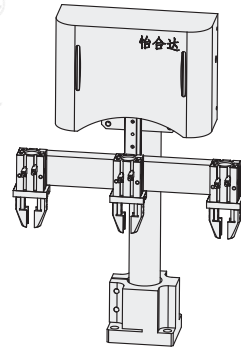
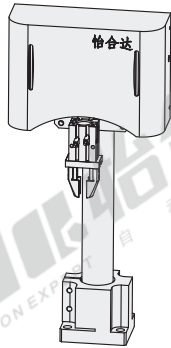
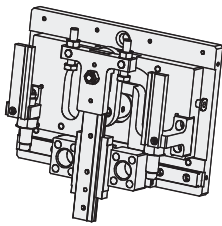
- 纯凸轮驱动方式保证了稳定精准的动作, 可取代行程50~170l以内的传统单轴机械手, 提高设备档次;
- 结构简单, 安装便利, 占用空间小, 外形美观。

● 正确使用

单联式抓取负载轻, 惯性低, 运动平稳, 速度快; 定位精度高; 可满足客户使用需求。

● 错误使用

多联式抓取负载高, 惯性大, 运动会抖动, 速度慢; 定位精度低, 因此会导致无法正常使用。



EX Example 使用示例

