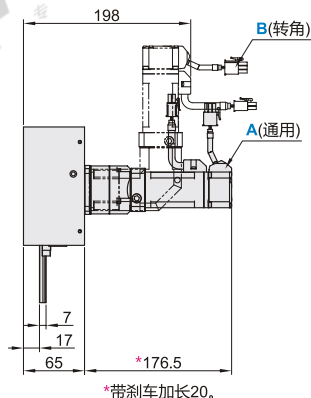
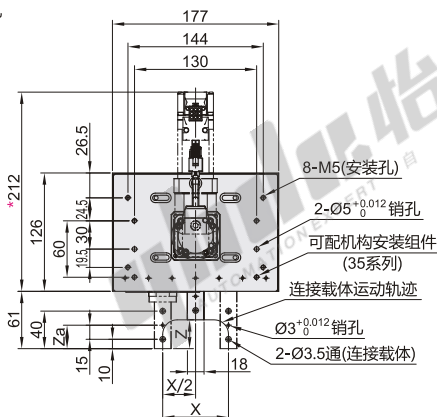
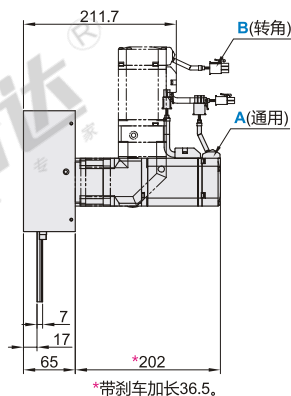
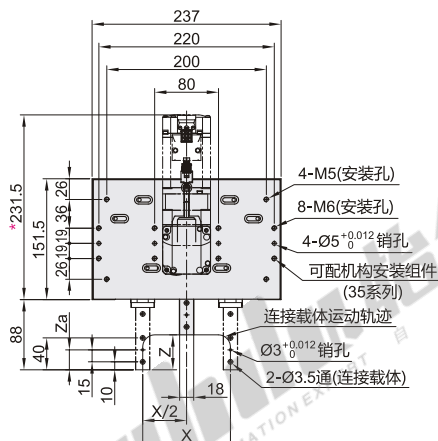


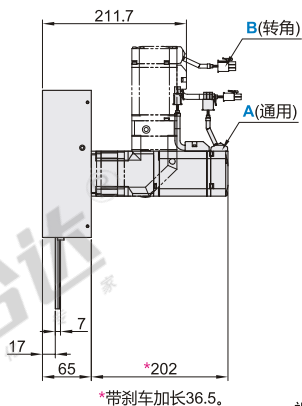
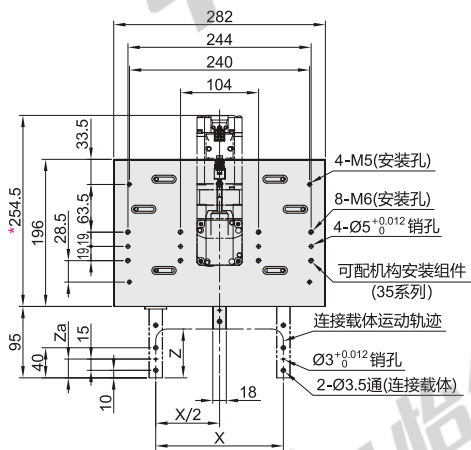
驱动方式：伺服电机
ZBC27
规格：12



规格：16



规格：25



视角标准：第一视角

型号	电机选择	减速机	输出信号	最大直线行程 (mm)	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	刹车形式	连接方式	减速比			
ZBC27	12	S(松下)	100	U(无刹车)	A(通用)	5	N(NPN)	50~70	0.6
	16		400	V(有刹车)	B(转角)			90~110	1.0
	25							130~170	1.2

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	刹车形式			
ZBC27	12	S(松下)	100	U(无刹车)	A(通用)	5	N(NPN)
	16		400	V(有刹车)	B(转角)		P(PNP)

ZBC27-16-S-400-U-A-5-N

ZBC27—16—S—400—U—A—5—N

优惠价
数量 1~5 6~
价格 100% 另行报价
未税价(元)

摆动气缸驱动简易说明

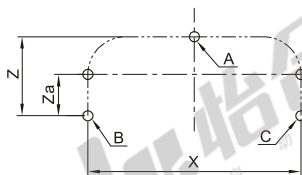
简易说明:

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

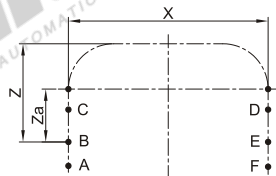
D: 右原点 (备用)

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。

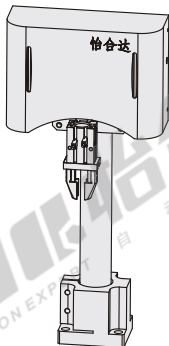


使用说明

- 纯凸轮驱动方式保证了稳定精准的动作, 可取代行程50~170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。

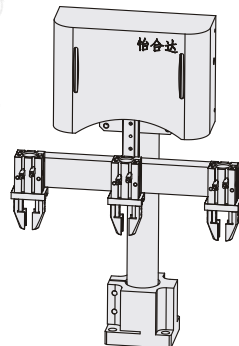
正确使用

- 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

