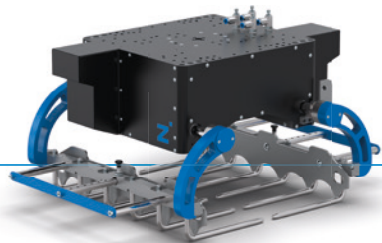


袋子机械抓手

BAG1000 系列

▶ 产品优点



- ▶ 同步的气动手指运动和力储存, 确保袋子居中, 使用寿命长
- ▶ 大型驱动气缸, 循环时间短, 每分钟高达 20 次循环, 视机器人和移动距离而定
- ▶ 可选功能如压紧装置、中间垫层搬运和托盘搬运
- ▶ 专用于食品或危险材料/化学材料的叉子
- ▶ 可提供用于 Yaskawa/ABB 机器人的码垛和拆垛软件

▶ 产品特点

IP 54 IP54



气动



外夹持



夹爪同步运动



夹持力保持装置可保持压力

▶ 挑战与解决方案

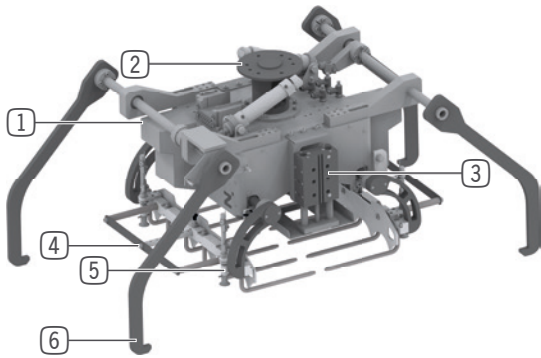
- ▶ 通过小齿轮机构实现同步驱动, 使用寿命长、维护成本低
- ▶ 采用性能强劲的驱动气缸, 循环时间短, 生产效率高
- ▶ 得益于可灵活调节的夹爪, 即使处理不同物品, 转换时间也很短
- ▶ 各种夹爪材料和形状可实现广泛应用, 不受袋子材料和内装物的影响
- ▶ 模块化配件可用于各种工艺步骤, 例如顶部压力单元或用于中间层和托盘的夹具等
- ▶ 压力保持机构具有高刚性和保持力, 确保在抓取工件时施加适当的压力
- ▶ 整个机构的保护罩使其能够在多尘和潮湿的环境中使用时

▶ 袋子机械抓手应用领域

- ▶ 食物
- ▶ 面粉 / 香料 / 粉状材料
- ▶ 化工 / 化肥 / 石化工业
- ▶ 水泥 / 建筑材料
- ▶ 消费品



优势细节



- ① 配件: 阀岛
- ② 配件: 机器人连接法兰
- ③ 配件: 压紧单元(高度 75 - 150 mm)
- ④ 可调手指(宽度 170 - 430 mm)
- ⑤ 配件: 垫板机械抓手
- ⑥ 配件: 托盘机械抓手

技术数据 - 标准

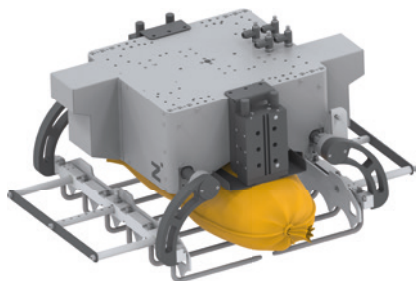
订购编号	BAG1000-137256-A	BAG1000-137855-A	BAG1000-165171-A
驱动类型	气动	气动	气动
连接	机器人	机器人	机器人
机械手的运动类型	码垛模式	码垛模式	码垛模式
夹具类型	正向锁定	正向锁定	正向锁定
扣人心弦的概念	下握把	下握把	下握把
夹爪同步运动	是	是	是
闭合时间/张开时间 [s]	0.6 / 0.6	0.6 / 0.6	0.6 / 0.6
查询类型 可用部件	容式	容式	容式
工件的排列	堆栈	堆栈	堆栈
夹具中的工件数量	1	1	2
工件长度 [mm]	600 - 600	700 - 700	600 - 600
工件宽度 [mm]	170 - 430	300 - 500	170 - 430
工件高度 [mm]	75 - 150	100 - 175	75 - 150
最大工件重量 [kg]	25	50	25
系统重量 [kg]	45	55	115
额定操作气压 [bar]	6	6	6
认证	LABS / REACH / RoHS	LABS / REACH / RoHS	LABS / REACH / RoHS
根据IEC 60529标准安全保护	IP54	IP54	IP54
重量 [kg]	45	45	130

袋子机械抓手

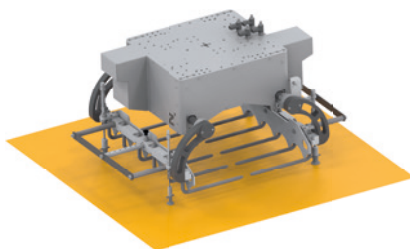
BAG1000 系列

▶ 选配

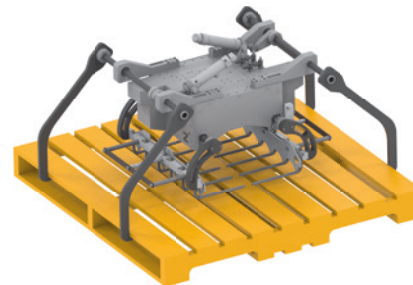
Z135374 / **Z137857**
压紧单元 / 压紧单元



Z135343
垫板机械抓手



Z135371
托盘机械抓手



▶ 技术数据 - 选配

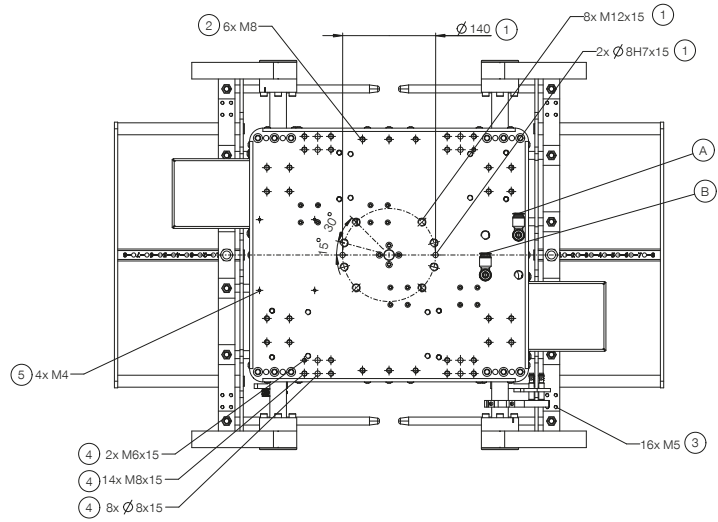
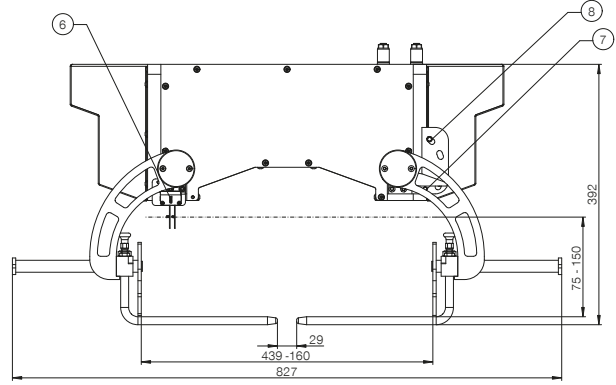
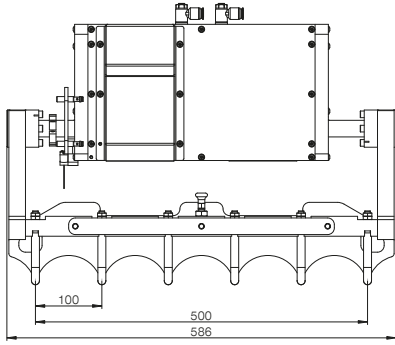
订购编号	Z135374	Z137857	Z135343	Z135371	Z165169 **	Z165170 **	Z165147 *
设计	压紧单元	压紧单元	垫板机械抓手	托盘机械抓手	机器人适配器 板材类型	机器人适配器 结构类型	气动设备
闭合时间/张开时间 [s]	0.5 / 0.5	0.5 / 0.5	0.5 / 0.5	2 / 2			
最大工件长度 [mm]	600	700					
工件宽度 [mm]	170 - 430	300 - 500					
工件高度 [mm]	75 - 150	100 - 175					
最大工件重量 [kg]	25	50	1	35			
系统重量 [kg]	15	15	5	30	3	5.5	
认证	LABS / REACH / RoHS	LABS / REACH / RoHS	LABS / REACH / RoHS	LABS / REACH / RoHS			
重量 [kg]	12	12	3.2	30			

*参考编号 - 其他组合的具体编号请咨询

**参考编号 - 根据要求提供相应机器人的具体编号

技术图纸

BAG1000-137256-A



最大工件重量 [kg]

25

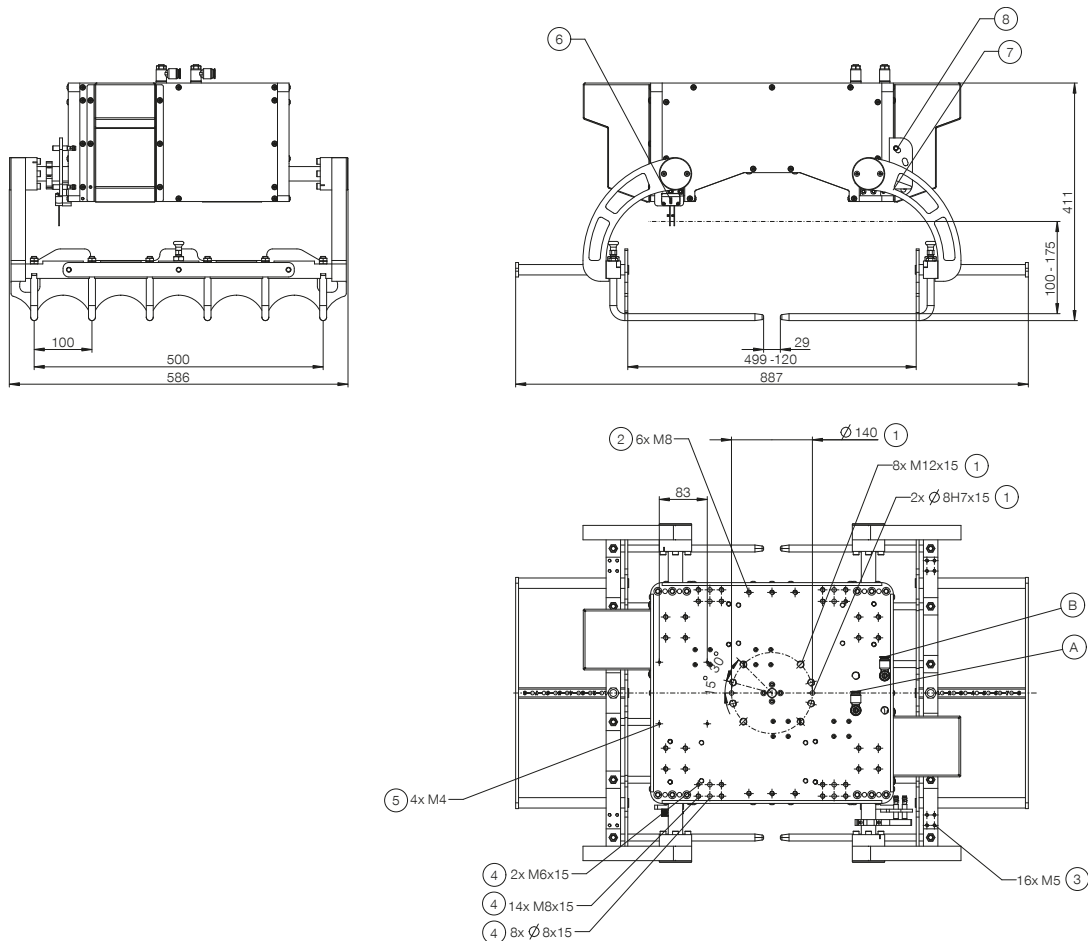
- | | |
|------------|--------------|
| ① 抓手固定位置 | ⑥ 传感器(工件可用) |
| ② 固定压紧装置 | ⑦ 传感器(夹具关闭) |
| ③ 紧固中间层提升器 | ⑧ 传感器(机械手打开) |
| ④ 托盘升降机附件 | A 空气接口(打开) |
| ⑤ 气动阀附件 | B 空气接口(关闭) |

袋子机械抓手

BAG1000 系列

技术图纸

BAG1000-137855-A



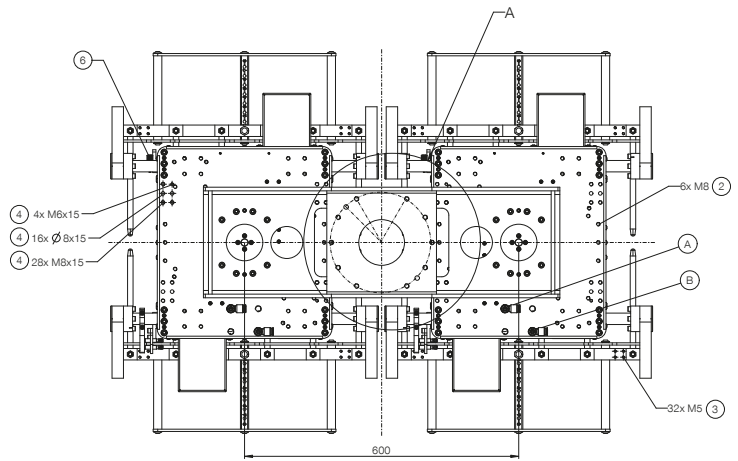
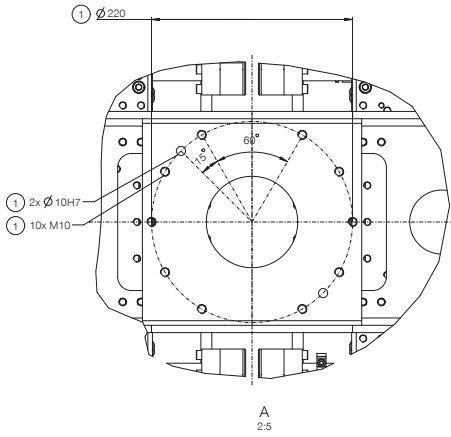
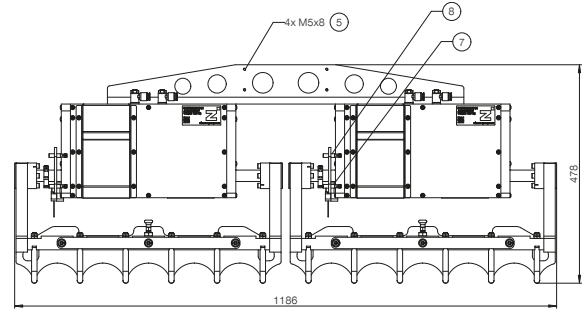
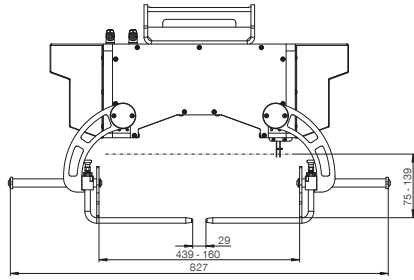
最大工件重量 [kg]

50

- | | |
|------------|--------------|
| ① 抓手固定位置 | ⑥ 传感器(工件可用) |
| ② 固定压紧装置 | ⑦ 传感器(夹具关闭) |
| ③ 紧固中间层提升器 | ⑧ 传感器(机械手打开) |
| ④ 托盘升降机附件 | Ⓐ 空气接口(打开) |
| ⑤ 气动阀附件 | Ⓑ 空气接口(关闭) |

技术图纸

BAG1000-165171-A



最大工件重量 [kg]

25

- | | |
|------------|--------------|
| ① 抓手固定位置 | ⑥ 传感器(工件可用) |
| ② 固定压紧装置 | ⑦ 传感器(夹具关闭) |
| ③ 紧固中间层提升器 | ⑧ 传感器(机械手打开) |
| ④ 托盘升降机附件 | Ⓐ 空气接口(打开) |
| ⑤ 气动阀附件 | Ⓑ 空气接口(关闭) |