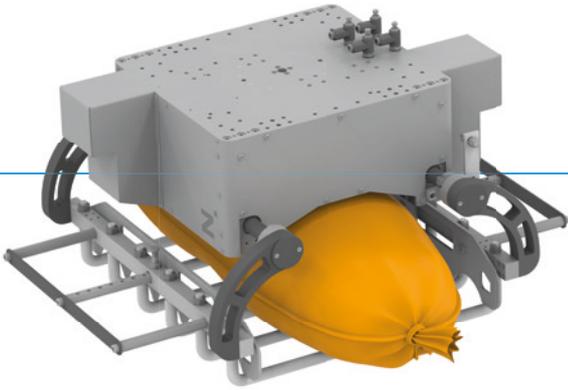


# 袋子夹持搬运系统

## Z01SYS137256

### 产品信息



- ▷ Zimmer Group 袋子机械抓手是一种独特的机械臂末端系统,用于搬运装满各种各样货物的袋子,例如面粉、蔬菜、水果、谷物、肥料、化学品、水泥等产品。可以使用厚纸、塑料、黄麻、粗布或织物等材料制成的袋子。采用模块化结构,可以扩展各种附加功能,例如夹层机械抓手、托盘搬运等。

### 挑战

- ▷ 手指同步运动
- ▷ 循环时间
- ▷ 产品在形状和尺寸方面的多样性
- ▷ 不同类型的袋子
- ▷ 高过程灵活性
- ▷ 固定工件
- ▷ 多尘环境

### 解决方案

- ▷ 通过齿轮/齿条同步驱动
- ▷ 配备大型驱动气缸,缩短循环时间
- ▷ 手指和行程可调,确保高度灵活性
- ▷ 提供各种手指几何形状和材料
- ▷ 采用模块化结构,可扩展功能
- ▷ 通过压力安全阀临时保持夹持力
- ▷ 带盖机械装置和防尘组件

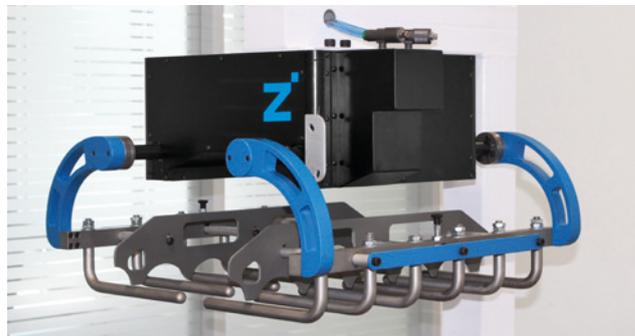
### 工件

- ▷ 最大工件重量 25kg(可按要求提供 100kg 款型)
- ▷ 长:600 至 750mm(装满)
- ▷ 宽:75 至 150mm(装满)
- ▷ 高:170 至 580mm(装满)

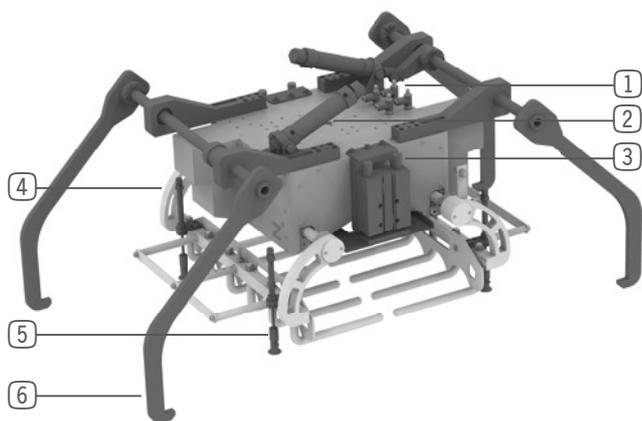


## ▶ 技术数据

产品	袋子
夹持技术	仿形夹持
工件重量 [kg]	25
系统重量 [kg]	35
驱动方式	气动



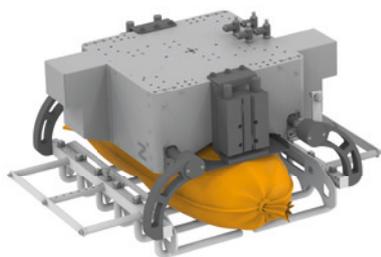
## ▶ 功能详解



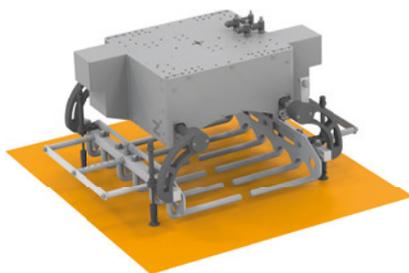
- ① 阀岛(配件)
- ② 机器人连接法兰
- ③ 配件:压紧块(高度 75 - 150mm)
- ④ 可调手指宽度 (170 - 430mm)
- ⑤ 配件:夹层机械抓手
- ⑥ 配件:托盘机械抓手

## ▶ 详细信息/交叉引用

▶ 压紧块/压紧装置  
Z01SYS135374



▶ 夹层机械抓手  
Z01SYS135343



▶ 托盘机械抓手  
Z01SYS135379

