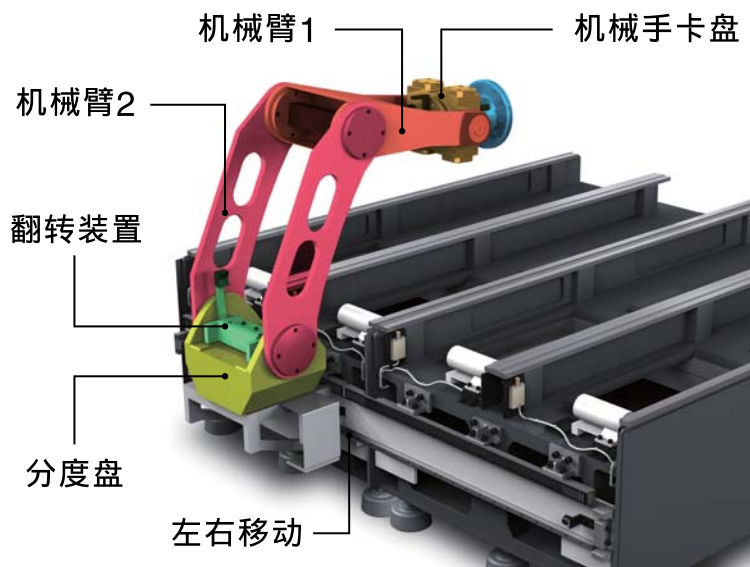


搬运装置

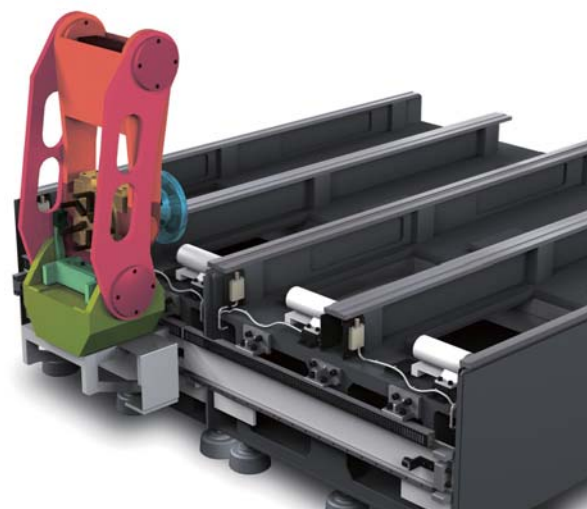
DLL3+

多轴式自动机械手

机械手构成



装载时



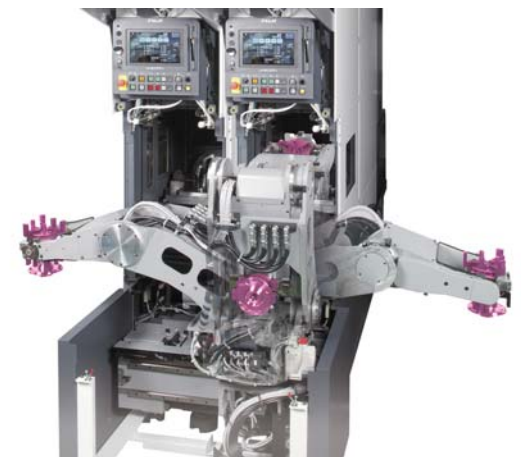
机械臂收起时

省空间，可在模组间移动。

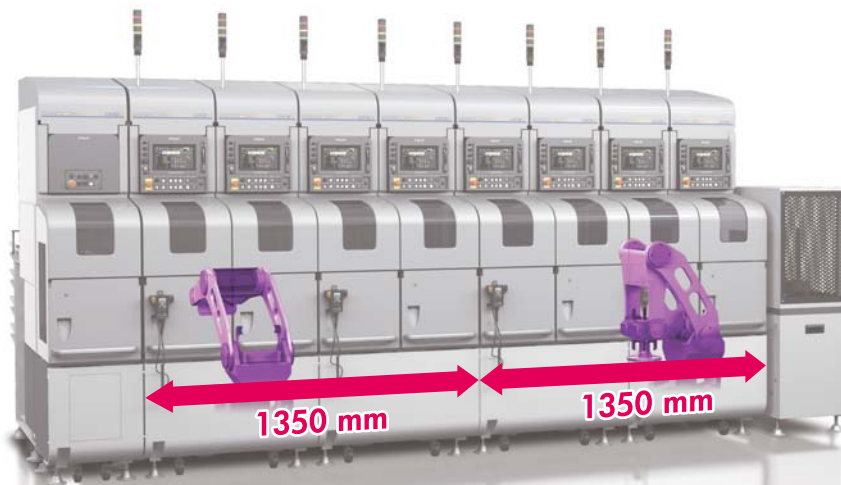
采用双面机械手卡盘。

工件装卸最短9.6秒即可完成。

在机械手本体上内置了工件翻转装置，无需留出工件翻转专用空间。



1台机械手可对应
2台基座

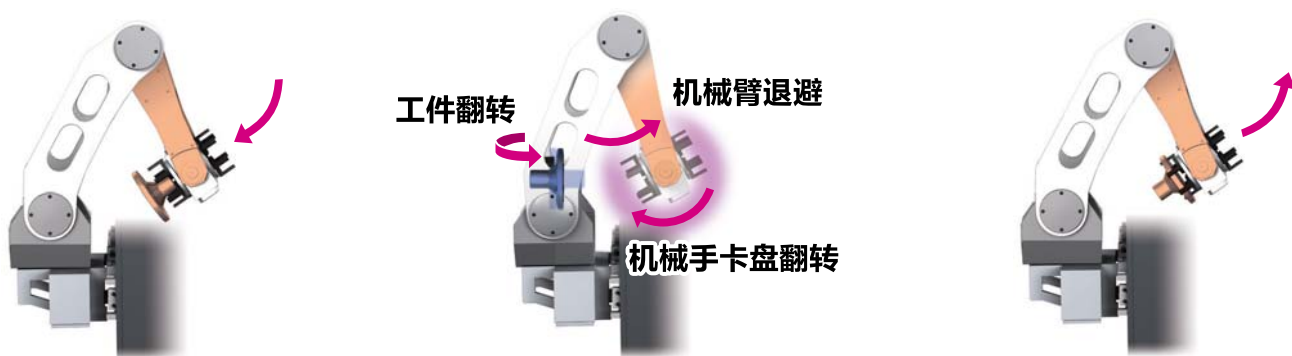


直进传递



可通过机械手卡盘、机械臂1、机械臂2的同时动作，以直进动作进行工件接收和传递。

翻转装置



在翻转装置上完成工件的交接

翻转装置180°

在翻转装置上完成接收工件的接收

可通过机械手卡盘、机械臂1、机械臂2的同时动作，以直进动作进行工件接收和传递。

机械手卡盘转速

项目	DLL3+			
最大可搬运工件大小	mm	φ200 x 100	φ300 x 100	φ300 x 100
最大可搬运工件重量	kg	5 + 5	5 + 5	10 + 10
机械手卡盘转速	° / sec	600		
机械臂1转速	° / sec	270		
机械臂2转速	° / sec	180		
以分度盘为转速	° / sec	180		
左右移动速度	m / min	70		
前后动作速度	m / min	70	70	50
上下动作速度	m / min	70	70	50
翻转装置180°旋转	sec	0.8	0.8	1.2
机械手卡盘类型		H-TYPE	H-TYPE	B-TYPE
机械手卡盘行程(直径)	mm	φ25		
最短1循环时间	sec	34.7	37.8	43.1
最短装载时间	sec	9.6	10.4	12.2