

U-образный PPU с высокой скоростью переключения передач

Код	Тип	Направление передачи
ZBC21	U-образный PPU с высокой скоростью переключения передач	Вал XZ
ZBC22		Серводвигатель

Характеристики продукта:

- U-образный быстрорастоящий механизм переключения передач; устройство выбора и установки. PPU представляет собой исключительно САМ конструкцию погрузочного манипулятора со встроенным шаговым сервоприводом. Приводы следуют по заданной траектории.
- Режим управления опциональный: двигатель PPU с высокоскоростным переключением u-типа представляет собой встроенный шаговый сервопривод, сам двигатель интегрирован с платой управления, вы можете выбрать импульсное управление или программное управление вводом/выводом, режим управления по умолчанию - программное управление вводом/выводом. Управление программным вводом/выводом осуществляется с помощью программы Q в плате управления двигателем до требуемых нескольких точек. Для управления ветками, инженеру нужно только контролировать требуемую рабочую точку с помощью нескольких переключателей; По сравнению с импульсным управлением программа проста и не способна терять шаг и другие характеристики; единственным недостатком является то, что каждая отладка требует редактирования с помощью компьютерного программного обеспечения, а не отладки непосредственно на сенсорном экране.

Преимущества:

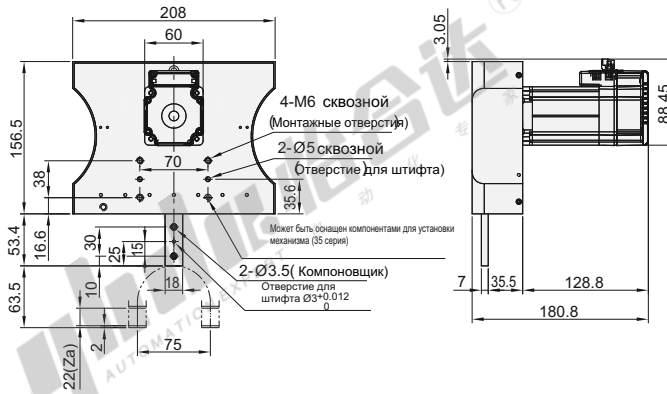
- Реализована автоматическая передача, подача и перемещение мелких деталей в ограниченном пространстве, и эти функции реализуются путем управления последовательностью вертикальных и горизонтальных перемещений.
- Конвейер можно использовать при загрузке линейного погрузочного устройства и вибрационного чашеобразного погрузочного устройства, а также при разгрузке поворотного стола. Линейная направляющая не имеет люфта и оснащена рециркулирующим итальянским роликоподшипниковым элементом, который обеспечивает высокую точность и жесткость.
- Высокая стабильность: комбинация шагового двигателя и САМ системы встроенной системы управления образует компактное устройство для выполнения полных циклов передачи груза.
- Простота в использовании: достаточно включить устройство в сеть, и с помощью простого программного обеспечения управления оно будет выполнять захват.



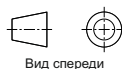
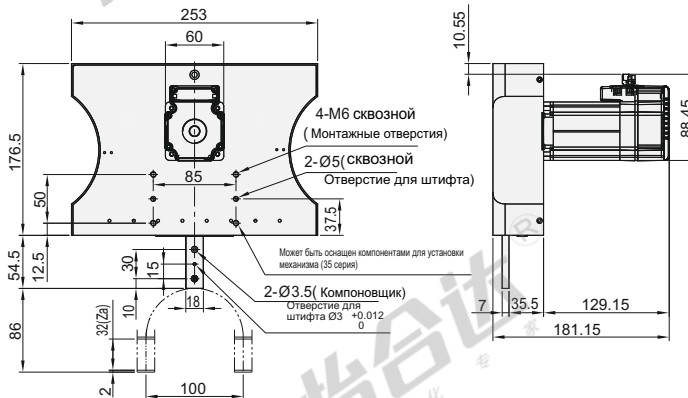
Вал XZ
ZBC21
NO.:50



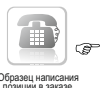
NO.:75



NO.:100



Номер детали		Режим управления	Выходной сигнал	Максимальный прямой ход			Точность повторения конечного положения	Минимальное время цикла (св)	Максимальный крутящий момент (Нм)	Максимальная нагрузка (Кг)
Код	No.			Ось X	Ось Z	Za				
ZBC21	50	Не указано (импульсное управление) A (программное управление вводом-выводом)	Не указано (NPN) P(PNP)	50	41	12	±0.05	0.8	1.4	0.6
	75			75	63.5	22				
	100			100	86	32				



Номер детали	Режим управления	Выходной сигнал
ZBC21	50	A
ZBC21	75	A
ZBC21	100	A

ZBC21 — 75 — A — P

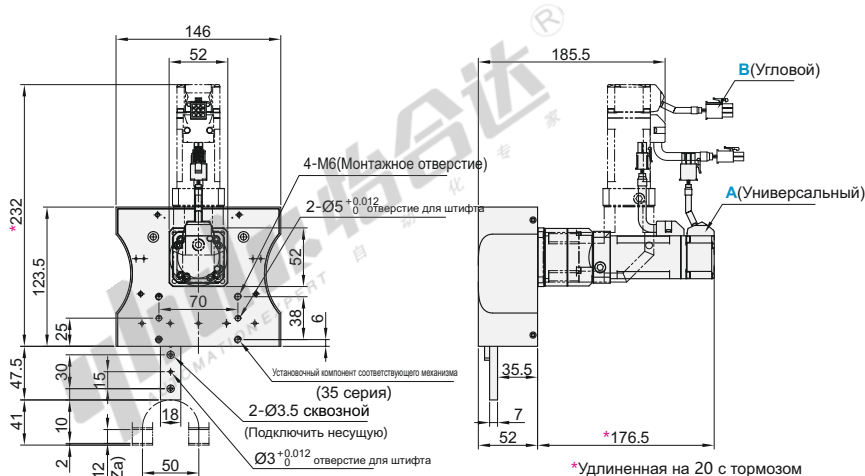
Номер детали	Режим управления	Выходной сигнал
ZBC21	50	Не указано
ZBC21	75	Не указано

ZBC21 — 75

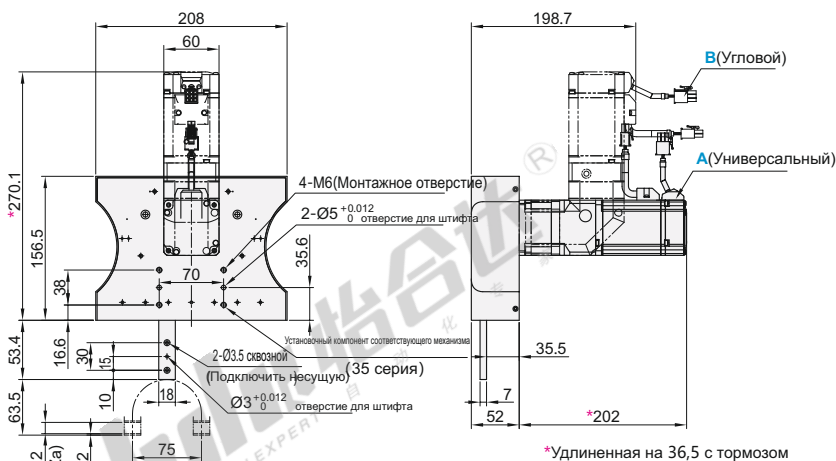
Цена со скидкой
Ед. 1~5 6~
Цена 100% Цена по запросу

U-образный PPU с высокой скоростью переключения передач

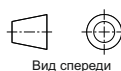
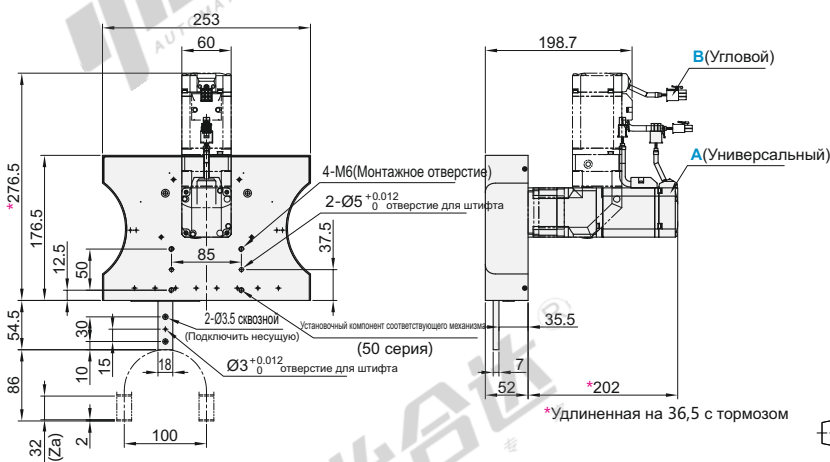
Серводвигатель
ZBC22
Спец: 50



Спец: 75



Спец: 100



Номер детали		Выбор двигателя			Тип соединения редуктора	Передающее число редуктора	Выходной сигнал	Максимальный прямой ход		Точность повторения положения	Минимальное время цикла (св)	Максимальный крутящий момент (Н·м)	Максимальная нагрузка (Кг)		
Код	No.	Совместимая марка серводвигателя	Мощность двигателя Вт	Тип тормоза				Ось X	Ось Z					Za	
ZBC22	50	S (Panasonic)	100	U (Без тормоза)	5	N (NPN) P (PNP)	50	41	12	±0.05	0.6	1.0	0.8		
	75		V (С тормозом)	75			63.5	22	1.0					1.27	1.2
	100		B (Угловой)	100			86	32							



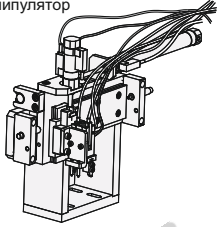
Номер детали		Выбор двигателя			Тип соединения редуктора	Передающее число редуктора	Выходной сигнал
Код	No.	Совместимая марка серводвигателя	Мощность двигателя Вт	Тип тормоза			
ZBC22	50	S (Panasonic)	100	U (Без тормоза)	5	N (NPN) P (PNP)	
	75		400	V (С тормозом)			

\$	Цена со скидкой
	Ед. 1~5
	Цена по запросу

U-образный PPU с высокой скоростью переключения передач

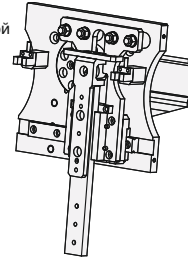
- Сравнение производительности традиционного манипулятора и высокоскоростного переключающего PPU U-образного типа

Традиционный манипулятор



- Сложная конструкция, большие размеры и высокая стоимость.

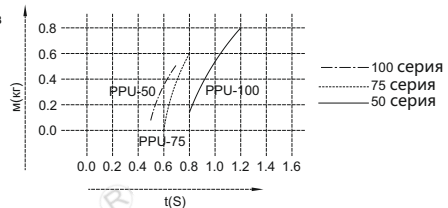
U-образный PPU с высокой скоростью переключения передач



- Чистый CAM привод обеспечивает высокоскоростное, стабильное и точное действие, что позволяет заменить традиционный одноосный манипулятор с диапазоном перемещения 50-100 мм и снизить стоимость конструкции.;
- Компактная конструкция, простота установки, небольшое пространство, красивый внешний вид.;
- Установка проста, удобна и эффективна.

- Кривая времени в пути

Время t относится к времени после перемещения элемента из одного положения в другое. Время возврата в исходное положение. M означает установленную на вертикальной направляющей нагрузку исполнительного элемента (например, соединителя, пневматического захватчика, поворотного цилиндра и заготовки).

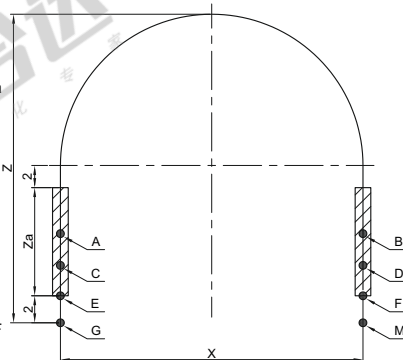


- Краткое описание

При обычном использовании рекомендуется установить пять рабочих точек. 1 Исходная точка 2.Позиция ожидания для захвата 3.Позиция ожидания для захвата 4.Позиция ожидания для захвата 5.Положение подачи - эти пять точек могут образовывать "нулевое ожидание". То есть, цикл манипулятора реализует высокоскоростной захват: PPU перемещается в положение ожидания положения выгрузки (положение ожидания положения выгрузки может быть установлено на некотором расстоянии от положения выгрузки) и возвращается в положение ожидания положения подачи (положение ожидания положения выгрузки положение можно задать с помощью положения выгрузки) (на определенном расстоянии). После того как материал будет на месте, он продолжает выполнять следующий цикл, чтобы ускорить загрузку и разгрузку. Сегмент BC - это рекомендуемый рабочий интервал. Подробности см. на схеме слева.

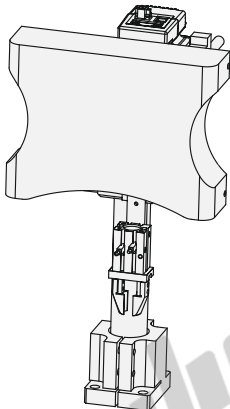
- Описание простой точки

- Точка A и точка B: выберите отметку ожидания/поместите отметку ожидания (может быть произвольно установлена между E и F);
- Точка C и точка D: / (в любом месте между E и F);
- Точка E и точка F: плавный предел /исходная отметка (исходная отметка и плавный предел могут быть расположены слева или, (когда точка E установлена в качестве исходной отметки, точка F является плавным пределом; Если для параметра F установлено значение плавный предел, точка E является начальной точкой);
- Точки G и M: жесткий предел G и M: жесткий предел

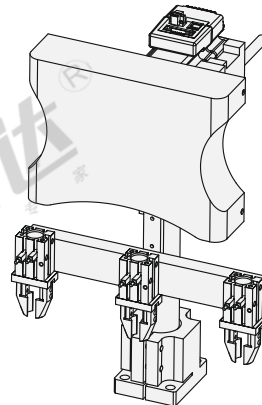


- Инструкция по эксплуатации

- Оптимально
Однозвенный захватный узел обладает небольшой нагрузкой, низкой инерцией, плавным перемещением, высокой скоростью и высокой точностью позиционирования, что может удовлетворить потребности клиентов.

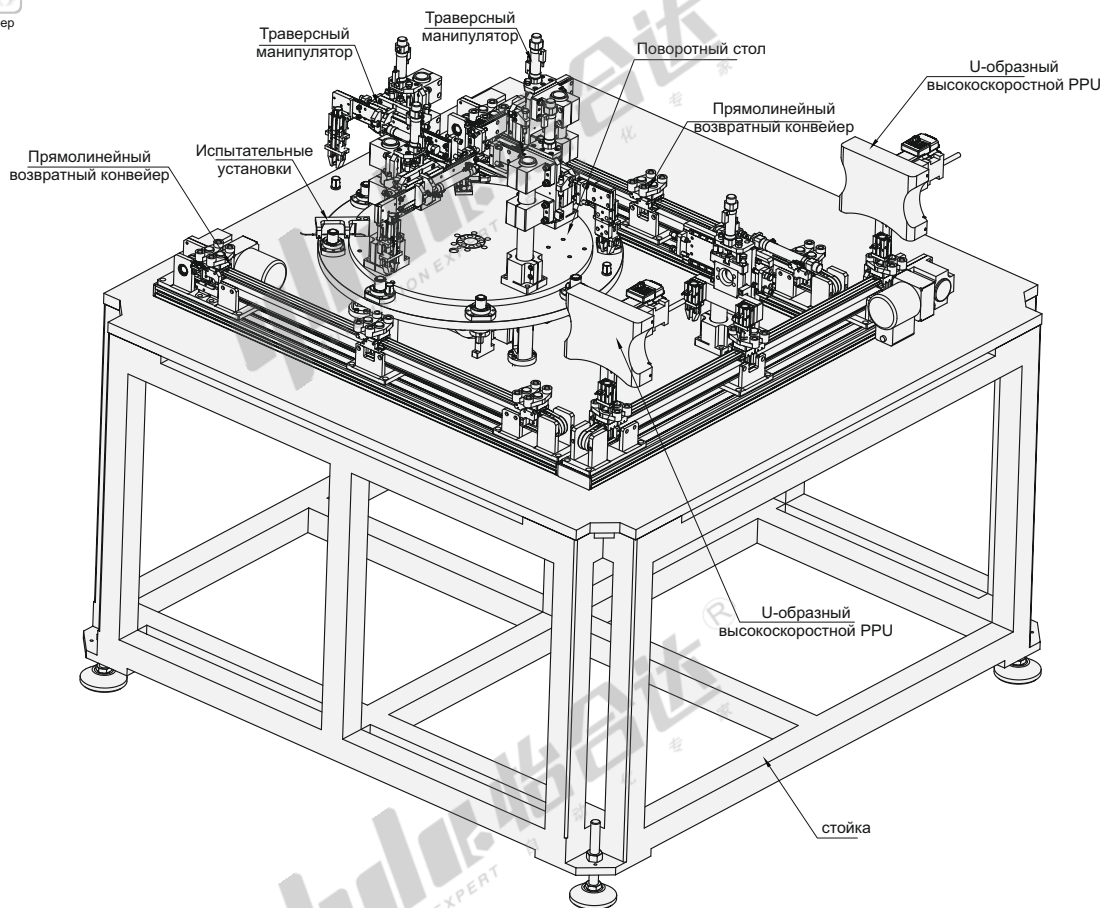


- Неправильно
Многорычажный захватный узел обладает большой нагрузкой, высокой инерцией, нестабильным перемещением, низкой скоростью и низкой точностью позиционирования, что не позволяет использовать его в обычном режиме.





Пример



Захватный узел
B4

