

# 轻负载补偿单元

## FAGR系列



自动化装配线

自动化检测与测试

食品行业

3C 搬运与上下料

医疗与制药

实验室自动化

## 气爪型号命名规则

FAGR - XY - 50 - P

 系列号
  XY方向
  型号
  P 带位置存储

## 选型参考

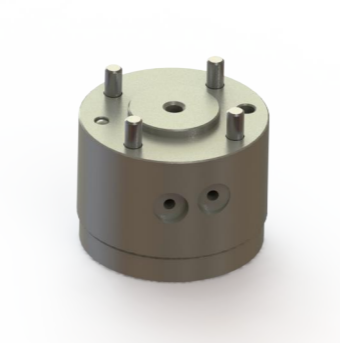
表中夹持力/内撑力数据是在6bar额定气压下所得

产品型号	XY轴补偿行程 / MM	旋转移角度 / °	锁紧力 / N	垂直搬运负载 / KG	水平搬运负载 / KG
FAGR-XY-50	±2.5	±12	235	6	4
FAGR-XY-63	±3	±12	370	9	6
FAGR-XY-80	±4	±16	580	15	10

# FAGR-50A 轻负载补偿单元

XY轴补偿行程±2.5mm

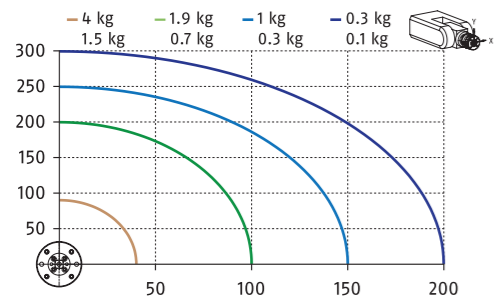
垂直搬运负载6kg



用于在XY方向有位置偏移工件的装配、堆垛等

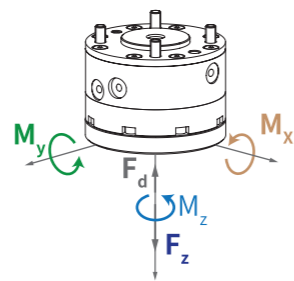
## 负荷图

MAXIMUM ECCENTRICITY



## 最大载荷

MAXIMUM ECCENTRICITY



- $M_x$  max 16 Nm
- $M_y$  max 16 Nm
- $M_z$  max 3.5 Nm
- $F_z$  max 300 Nm
- $F_d$  max 1700 Nm

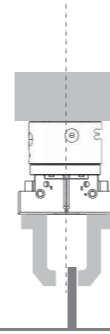
## 技术参数

TYPE SELECTION

表中锁紧力数据是在0.6MPa额定气压下所得

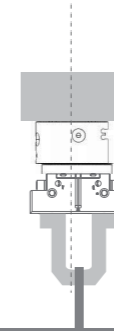
型号	FAGR-XY-50	FAGR-XY-50-P	单位
XY轴补偿行程	±2.5	±2.5	[mm]
旋转位移角度	±12	±12	[°]
Z轴补偿行程	120	120	[mm]
重量	0.46	0.47	[kg]
垂直搬运负载	6	6	[kg]
水平搬运负载	4	4	[kg]
锁紧力	235	235	[N]
任意位置锁紧力	-	45	[N]
最小/额定/最高压力	0.25/0.6/0.8	0.25/0.6/0.8	[MPa]
重复定位精度	0.1	0.1	[mm]

## 解锁状态



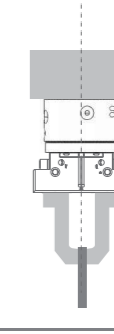
装配/拆解时,由于机器人公差或者位置不准确,位置会产生偏移。  
解锁状态下,机械手自由浮动,寻找准确位置。

## 任意位置锁定(位置存储)



找到准确位置,补偿单元摩擦锁定当前位置,机械手抓取/放下工件。

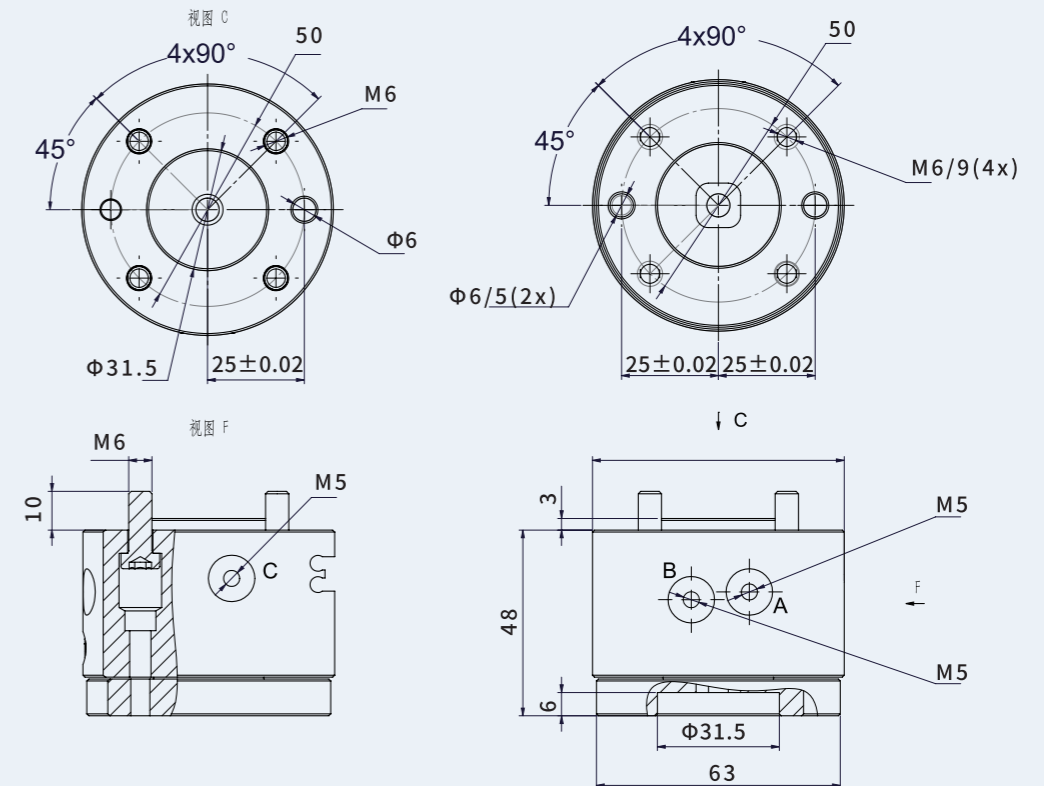
## 中心锁定状态



搬运工件过程中,补偿单元机械锁定,防止工件晃动。

## 外观尺寸图

DIMENSIONAL OVERVIEW



# FAGR-63A 轻负载补偿单元

XY轴补偿行程±3mm

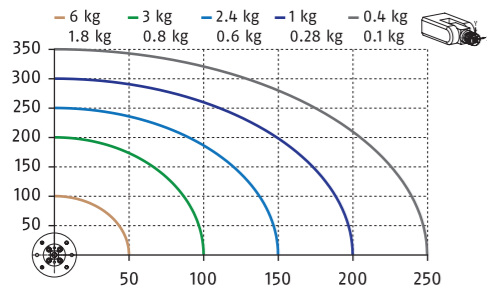
垂直搬运负载9kg



用于在XY方向有位置偏移工件的装配、堆垛等

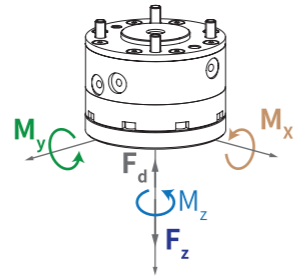
## 负荷图

MAXIMUM ECCENTRICITY



## 最大载荷

MAXIMUM ECCENTRICITY



- $M_x$  max 26Nm
- $M_y$  max 26Nm
- $M_z$  max 6Nm
- $F_z$  max 450Nm
- $F_d$  max 2600 Nm

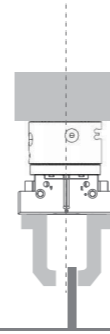
## 技术参数

TYPE SELECTION

表中锁紧力数据是在0.6MPa额定气压下所得

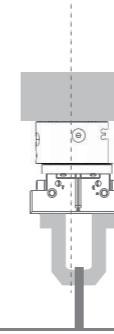
型号	FAGR-XY-63	FAGR-XY-63-P	单位
XY轴补偿行程	±3	±3	[mm]
旋转位移角度	±12	±12	[°]
Z轴补偿行程	-	160	[mm]
重量	0.83	0.85	[kg]
垂直搬运负载	9	9	[kg]
水平搬运负载	6	6	[kg]
锁紧力	370	370	[N]
任意位置锁紧力	-	50	[N]
最小/额定/最高压力	0.25/0.6/0.8	0.25/0.6/0.8	[MPa]
重复定位精度	0.1	0.1	[mm]

## 解锁状态



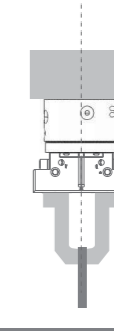
装配/拆解时,由于机器人公差或者位置不准确,位置会产生偏移。  
解锁状态下,机械手自由浮动,寻找准确位置。

## 任意位置锁定(位置存储)



找到准确位置,补偿单元摩擦锁定当前位置,机械手抓取/放下工件。

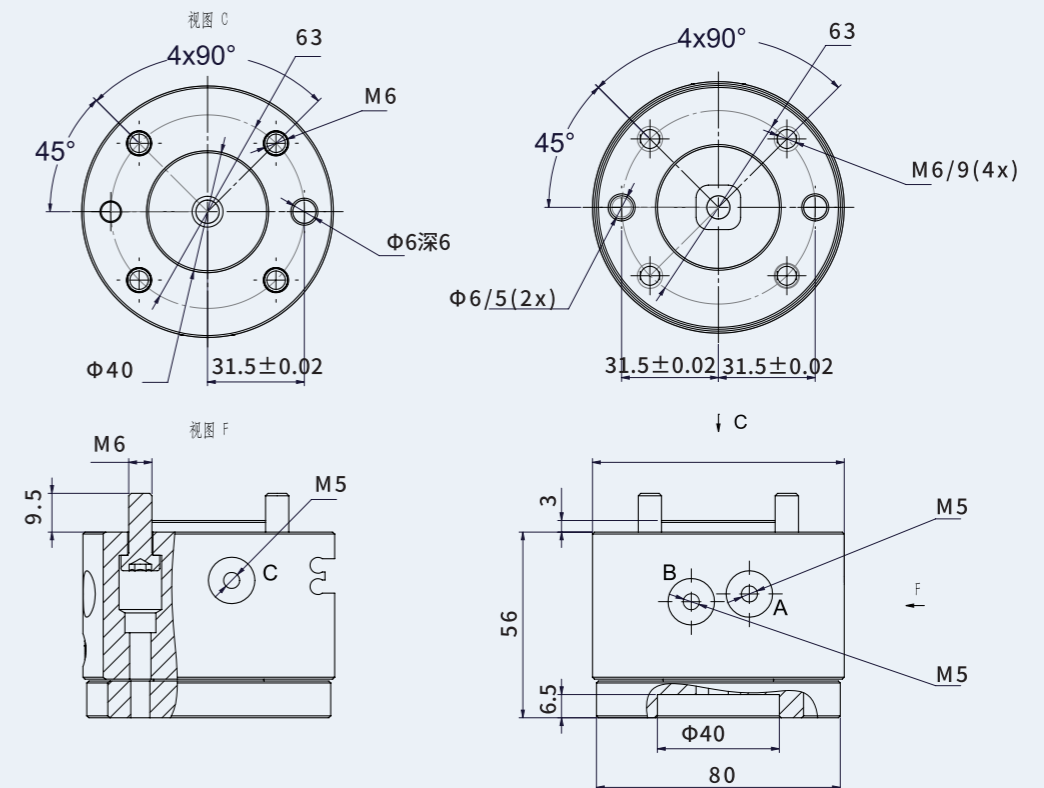
## 中心锁定状态



搬运工件过程中,补偿单元机械锁定,防止工件晃动。

## 外观尺寸图

DIMENSIONAL OVERVIEW





费尔斯曼

# FAGR-80A 轻负载补偿单元

XY轴补偿行程±4mm

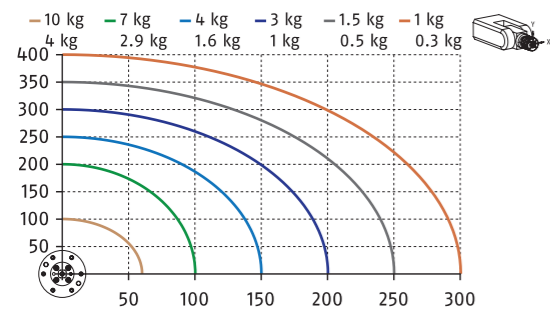
垂直搬运负载15kg



用于在XY方向有位置偏移工件的装配、堆垛等

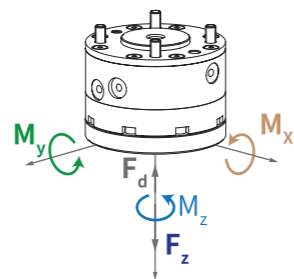
## 负荷图

MAXIMUM ECCENTRICITY



## 最大载荷

MAXIMUM ECCENTRICITY



- $M_x$  max 30Nm
- $M_y$  max 30Nm
- $M_z$  max 9Nm
- $F_z$  max 750 Nm
- $F_d$  max 3200Nm

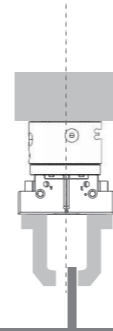
## 技术参数

TYPE SELECTION

表中锁紧力数据是在0.6MPa额定气压下所得

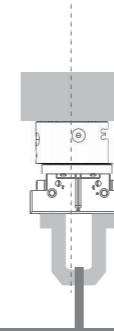
型号	FAGR-XY-80	FAGR-XY-80-P	单位
XY轴补偿行程	±4	±4	[mm]
旋转位移角度	±16	±16	[°]
Z轴补偿行程	-	200	[mm]
重量	1.49	1.5	[kg]
垂直搬运负载	15	15	[kg]
水平搬运负载	10	10	[kg]
锁紧力	580	580	[N]
任意位置锁紧力	-	145	[N]
最小/额定/最高压力	0.25/0.6/0.8	0.25/0.6/0.8	[MPa]
重复定位精度	0.1	0.1	[mm]

## 解锁状态



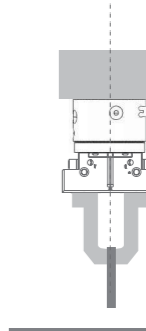
装配/拆解时,由于机器人公差或者位置不准确,位置会产生偏移。  
解锁状态下,机械手自由浮动,寻找准确位置。

## 任意位置锁定(位置存储)



找到准确位置,补偿单元摩擦锁定当前位置,机械手抓取/放下工件。

## 中心锁定状态



搬运工件过程中,补偿单元机械锁定,防止工件晃动。

## 外观尺寸图

DIMENSIONAL OVERVIEW

