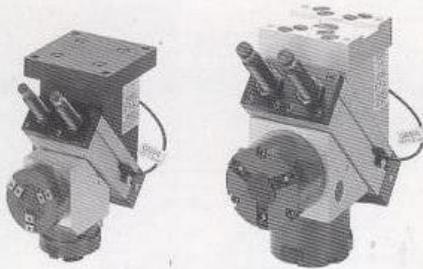


CXB Series

專利在案

機械手 Gantry Robot Head



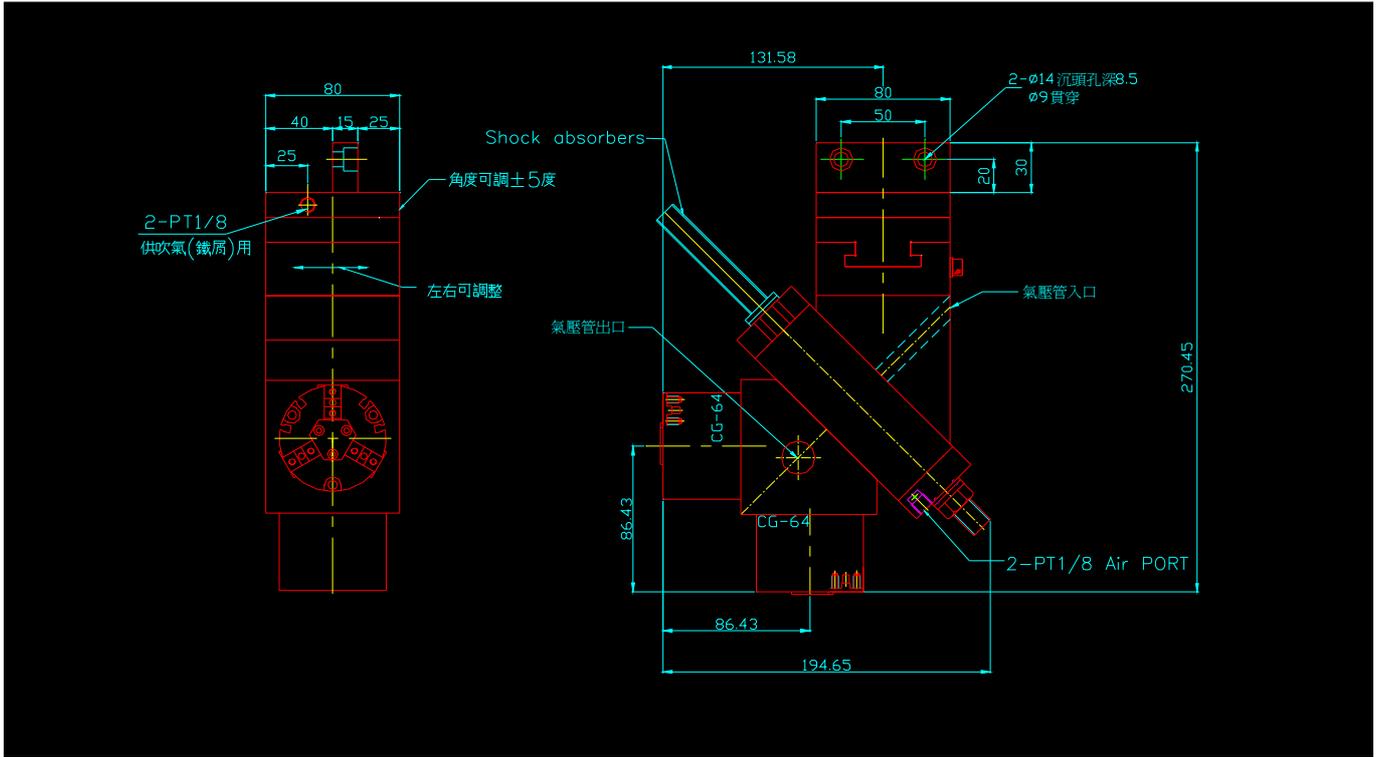
- 可在一定點同時做Loading/Unloading之動作，較傳統方式節省時間、空間、人力……等。
- 亦可加裝頂料機構，使毛胚容易定位於機械夾頭使工件夾正而不至偏心。
- 多方向之夾持可供選擇，例如軸向夾持及徑向夾持……等。
- 可依工件不同，而選擇2爪式或3爪式、4爪式。
- 廣泛應用於CNC車床及銑床……等自動夾取。
- 重量較一般輕，全系列皆附Sensor方便檢知。
- 由於角度可調，不須調整機台及ROBOT，並加裝油壓緩衝器，使得切換速度更平穩。
- High payload capacity. Light-weight. Compact design.
- Shortens cycle time for gantry robot loading/unloading
- The end position by shock absorbers and air cushion.
- Fine adjustment of the end positions $\pm 5^\circ$.
- The gripper air hoses can be hidden in the housing.

訂購方式 How To Order

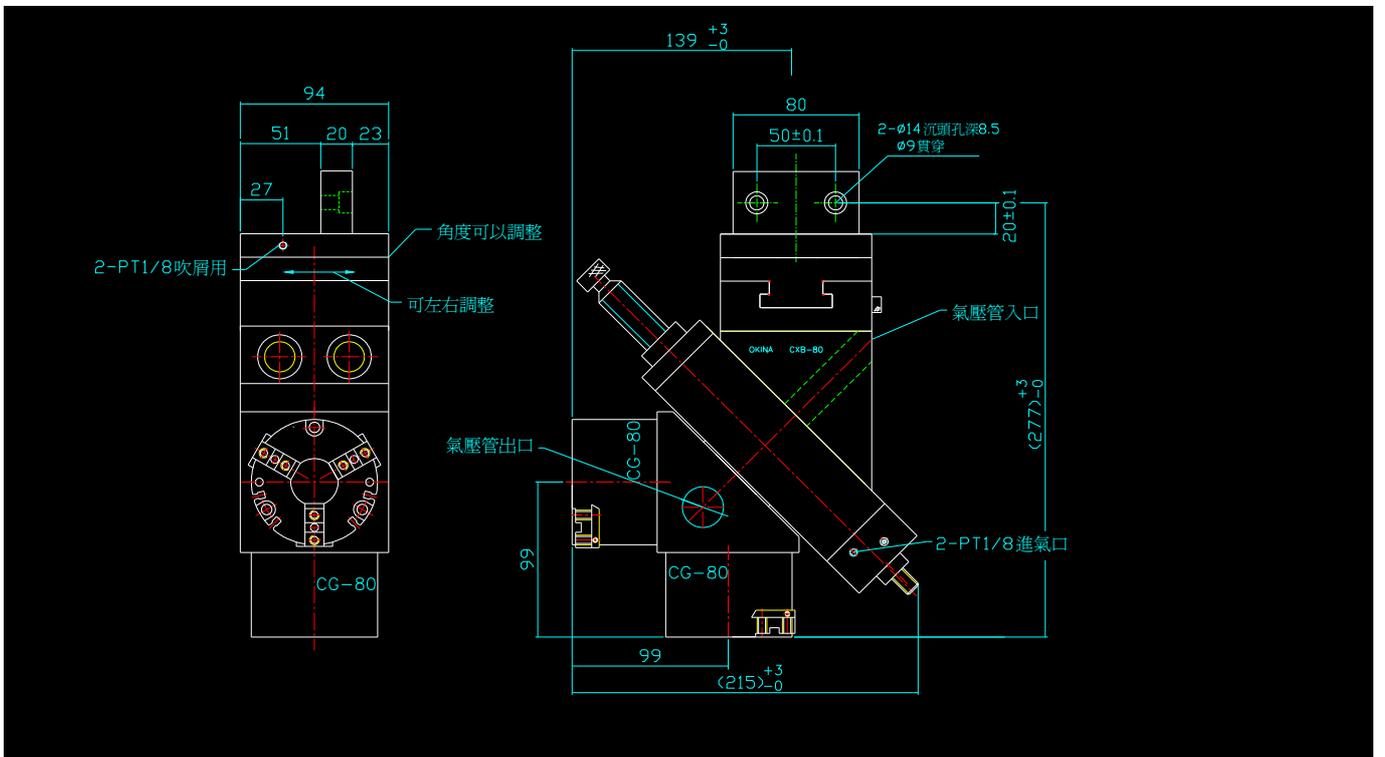
CXB-64	3J	A	P
型式	2爪-2J-2Jaw	Axial gripping	加裝頂料機構
Type	3爪-3J-3Jaw	A-夾持方向為軸向	Spring-packaged pressure plate
	4爪-4J-4Jaw	R-夾持方向為徑向	
		Radial gripping	

型式 Type	CXB-64	CXB-80	CXB-125
作動方式 Action	複動式 Double acting		
流體 Fluid	空氣Air (3-7kgf/cm ²)		
耐壓力 Proof pressure	10 kgf/cm ²		
夾持重量 Workpiece weight(recom.)	3kg	5.3kg	15.5kg
夾持行程 Stroke	12	16	26
重覆精度 Repeatability	± 0.05	± 0.05	± 0.05
本體重量 Weight	5.8kg	8.3kg	17.8kg

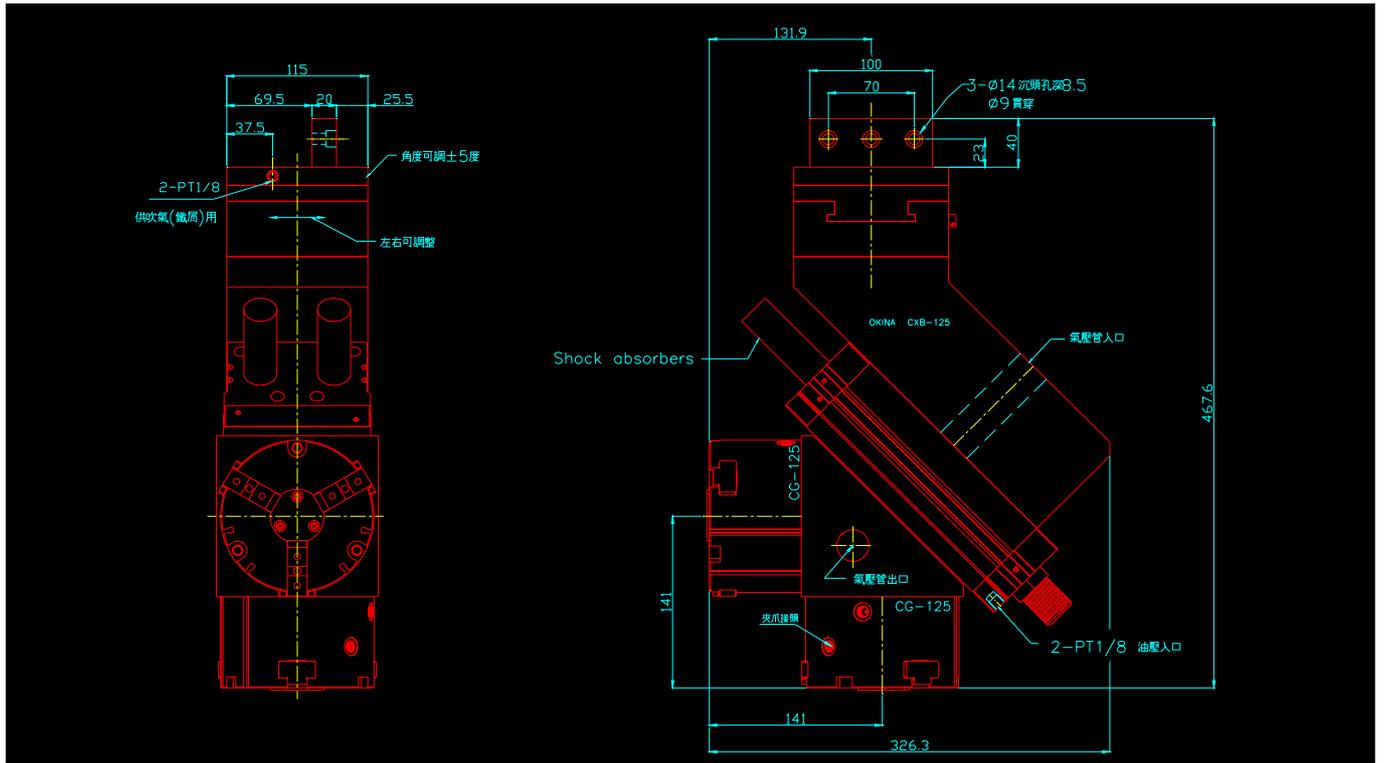
夾指滑動部分需定期給潤滑油 Maintenance: Re-Lubrication after appr. 1.5 million cycles recommended



CXB-64



CXB-80



CXB-125