

# AOK列 O型圈装配手爪

## 实物展示

- 自研储油涂层技术
- 零部件100%自主生产
- 多品牌接口兼容



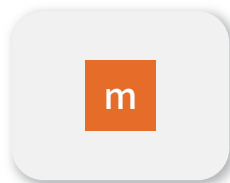
## 应用演示

- 1 SZ6 三指定心手爪
- 2 AOK90 O型圈装配手爪

- 多指结构密封圈拉伸均匀
- 可调节O型圈拉伸行程，防止O型圈过度拉伸



规格  
90



自重  
2kg



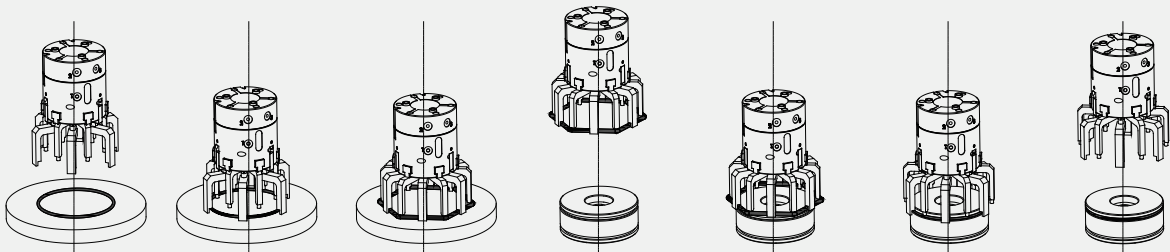
单指行程  
12mm

# AOK系列命名规则



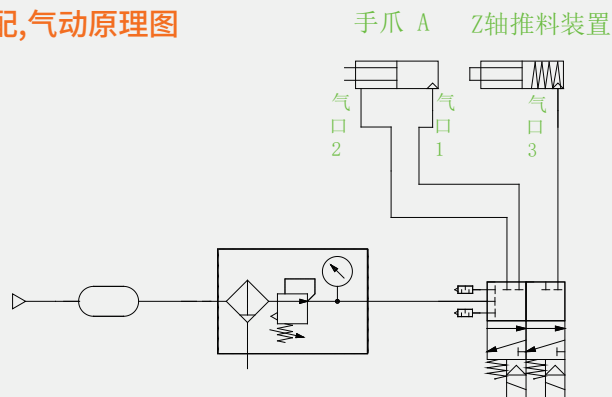
# AOK密封圈装配工作原理

## AOK轴用密封圈装配,工作原理



- 1、手爪A、B闭合、手爪移动到上料位, 气口1通气手爪A手指张开, 将O型圈撑成六边形 (六边形内切圆直径大于工件轴径3-4mm);
- 2、已抓取密封圈手爪随机器人移动至装配端, 从轴端将密封圈套入密封圈槽位置;
- 3、气孔3通气, Z轴推料装置动作, 密封圈从手爪A上的手指滑落并落入密封圈槽内, 密封圈完全收到到密封圈槽内;
- 4、机器人沿工件轴向移出;

## AOK轴用密封圈装配,气动原理图



## 磁性传感器 (选购)

适用规格(NO.)	所有规格
NPN	WMS-M9T
PNP	WMS-M9T

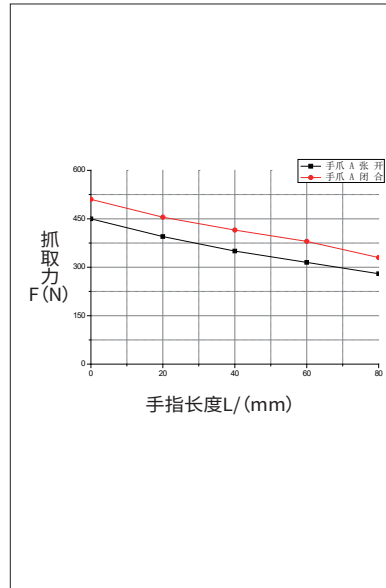
磁性传感器不适用于,连接具有磁性的连接板  
或环境为磁场环境,  
或环境温度大于80°C下使用



### AOK



抓取力图表



手爪最大负载



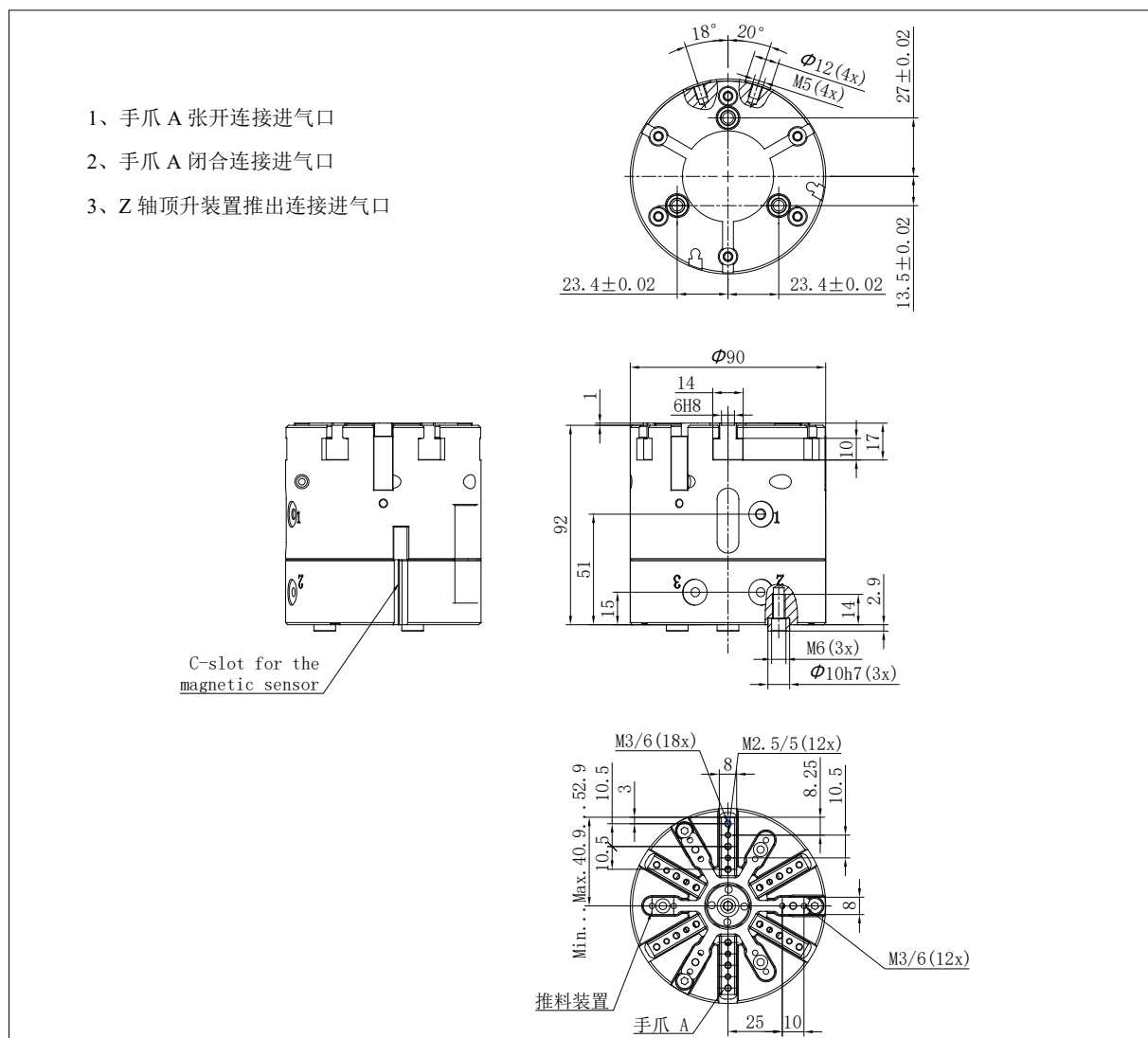
注释:所有参数为气压6bar下测试获得

### 产品参数

产品型号		AOK90
手爪A工作原理		双动作
手爪A单指最大行程	mm	12
理论夹持力-闭	夹持力 $F=k \cdot P$ (k:系数, P:bar)	$75 \cdot P$
	6bar气压下夹持力	450
理论夹持力-开	夹持力 $F=k \cdot P$ (k:系数, P:bar)	$85 \cdot P$
	6bar气压下夹持力	510
Z轴推料装置 行程	mm	10
Z轴推料装置原理		单动作
理论夹持力-收缩	夹持力 $F=k \cdot P$ (k:系数, P:bar)	$15 \cdot P$
	6bar气压下夹持力	90
使用压力范围	bar	3/6
自重	Kg	1.85
手爪A空气消耗量/周期	cm <sup>3</sup>	17
Z轴行程装置空气消耗量/周期	cm <sup>3</sup>	4
开/闭时间	s	0.1/0.15
允许最大手指长度	mm	80
重复精度	mm	0.05
适应最小/最大环境温度	°C	5/80
IP等级		40

注:空气压力[bar], 手指夹持工件作用点到手指安装面距离 L [mm], 重复精度:连续动作100次后检测值

# 尺寸图AOK



1.推料行程调节方法:

将手爪上固定螺钉⑦松开, 3mm内六角扳手插入螺钉⑧六角孔内 (三处) ——顺时针旋转推料行程变小、逆时针旋转手指行程变大, 调整完后将固定螺钉⑦锁紧

2.手爪A手指行程调节方法:

用2.0mm六角扳手将锁紧螺母⑤上2个M4紧定螺钉松开, 用7寸直口卡簧钳插入锁紧螺母⑤的光孔内逆时针旋转松开, 再用6mm六角扳手插入调节螺杆⑥六角孔内 ——顺时针旋转手指行程变小、逆时针旋转手指行程变大, 调整完后将锁紧螺母锁紧