

# PTSW2

## 机器人用旋转式夹具

WEB 产品视频公布

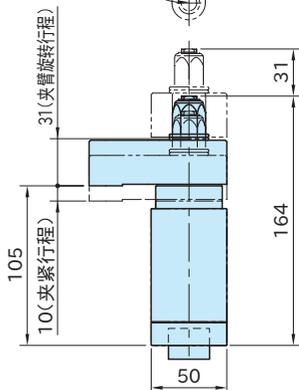
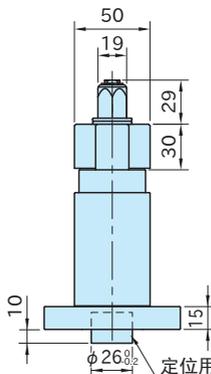
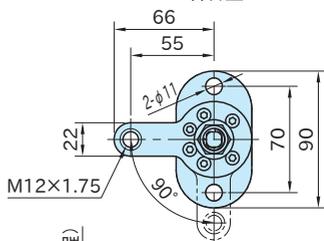
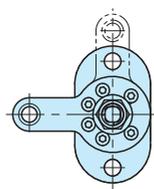
IMAO



无夹臂

左转型

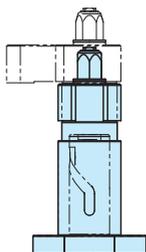
右转型



定位用套环  
※请用于需要通过机器人化生产线来定位时。

### 特点

根据内部螺旋槽结构，夹臂一定会旋转90°。



## ■带夹臂

型 号	夹紧力 (kN)	容许紧固扭矩 (N·m) 注)	旋转方向	质量 (kg)
PTSW2-12R	6	28	右	2
PTSW2-12L			左	

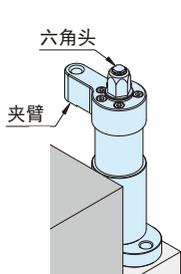
## ■无夹臂

型 号	夹紧力 (kN)	容许紧固扭矩 (N·m) 注)	旋转方向	质量 (kg)
PTSW2-12NR	6	28	右	1.6
PTSW2-12NL			左	

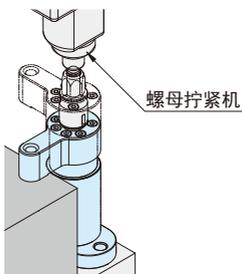


注)使用螺母拧紧机操作本产品时, 如果需要将螺母旋拧至终点位置, 请把容许扭矩设定至50%以下。  
 ※用户自行制作特殊夹臂时, 夹臂尺寸请咨询本公司。另外, 采用特殊夹臂时, 夹紧力会发生变化。

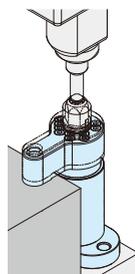
## 使用示例及使用方法(左转型)



①松开位置  
请在松开位置进行工件的安装拆卸。



②夹臂旋转范围  
用螺母拧紧机转动六角头时, 夹臂将旋转。



③夹紧  
旋转后, 夹臂垂直移动进行夹紧。通过使用螺母拧紧机, 只需数秒钟即可牢固夹紧。

## 🔧 注意事项

可以使用冲击扳手(电动工具)。  
 使用电动工具时, 请务必使用可以设定扭矩的工具。