

PTSW1

电动工具用旋转式夹具

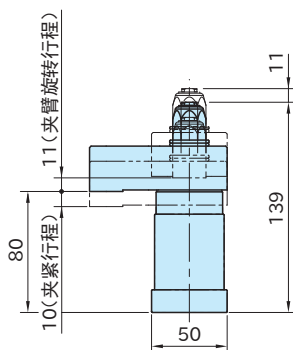
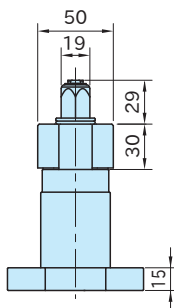
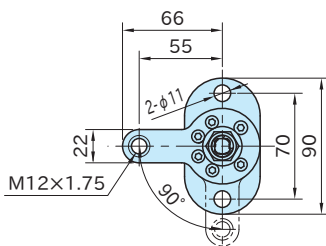
ROHS WEB 产品视频公布

IMAO



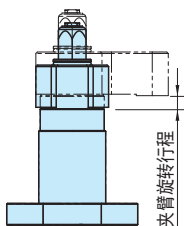
无夹臂

| 本体、夹座、六角头 | 夹臂 |
|--------------------------|------------------------|
| SCM440 淬火回火 四氧化三铁膜 | S45C 淬火回火 四氧化三铁膜 |



特点

- 夹臂与电动工具同步旋转，可快速夹紧。
- 夹臂旋转行程小，可快速夹紧。



※在机器人化生产线等，
请使用机器人用旋转式夹具。

■带夹臂

| 型 号 | 夹紧力 (kN) | 容许紧固扭矩 (N·m) | 旋转方向 | 质量 (kg) |
|------------------|----------|--------------|------|---------|
| PTSW1-12R | 6 | 28 | 右 | 1.6 |

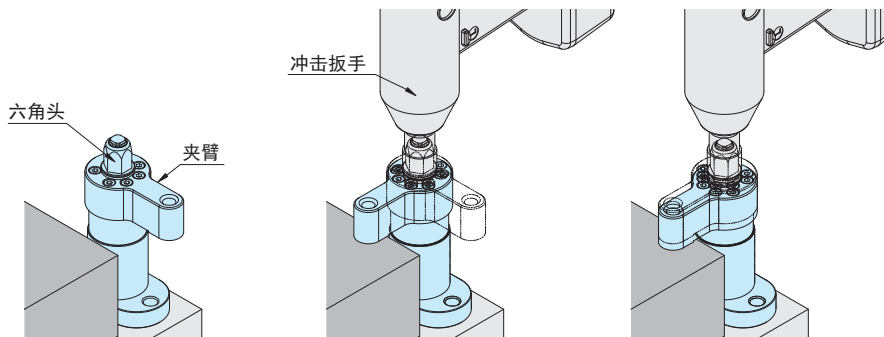
■无夹臂

| 型 号 | 夹紧力 (kN) | 容许紧固扭矩 (N·m) | 旋转方向 | 质量 (kg) |
|-------------------|----------|--------------|------|---------|
| PTSW1-12NR | 6 | 28 | 右 | 1.2 |

※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



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

用冲击扳手(电动工具)转动六角头时，夹臂将高速旋转。

③夹紧

旋转后，夹臂垂直移动进行夹紧。通过使用冲击扳手，只需数秒钟即可牢固夹紧。

🔧 注意事项

- 若在超过容许紧固扭矩的状态下长期使用，可能会造成损坏。请使用可设定扭矩的冲击扳手(电动工具)。
- 在机器人化生产线等，请使用 **PTSW2** 机器人用旋转式夹具。(参照P. 56)