

Aovita®

机器人 夹爪工具

OVERALL SOLUTIONS FOR
PNEUMATIC GRIPPERS

机器人末端抓取解决方案

OVERALL SOLUTIONS FOR ROBOTIC END-EFFECTOR

★ 冲压端拾器系列

GRIPPING SYSTEMS ROBOTIC GRIPPING SYSTEMS

• 串联线端拾器

PRESS AUTOMATION TOOLING

• 多工位端拾器

TRANSFER GRIPPERS

• 热成形端拾器

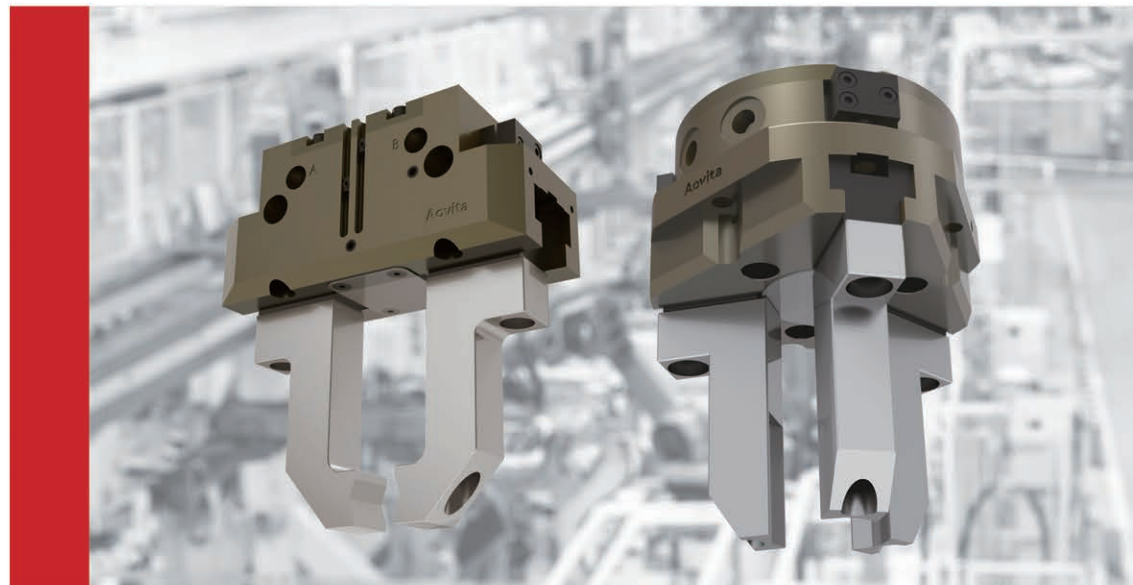
HOT STAMPING GRIPPERS

★ 机器人夹爪工具

PNEUMATIC GRIPPERS

★ 机器人工具快换

AUTOMATIC TOOL CHANGERS



济南奥图科技有限责任公司

地 址：山东省济南市长清区济南创新谷加速器

建大合新产业基地

邮 编：250306

电 话：0531-87201565

传 真：0531-86521797



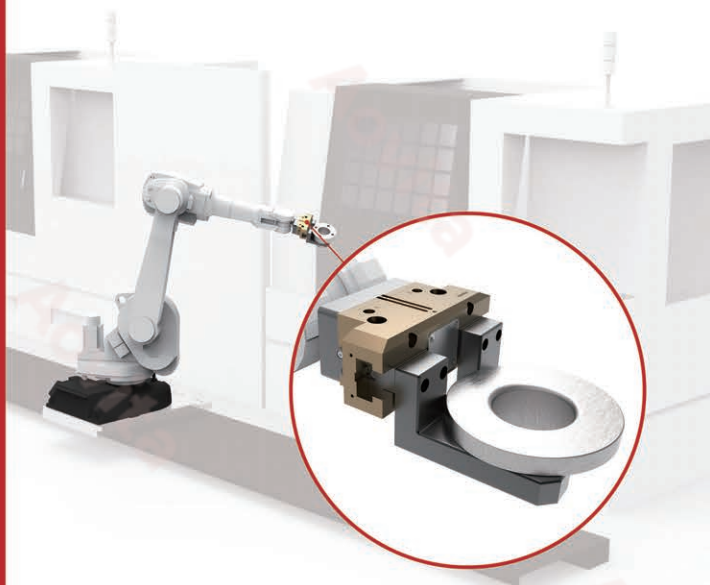
扫一扫，了解更多！

Ver. 2025-03

济南奥图科技有限责任公司
Jinan Aotto Technologies Co., Ltd.

Since **2000**

Aotto



Aovita®

济南奥图端拾器事业部践行“用先进的自动化产品和服务促进产业升级，为客户和社会创造价值”的使命，倾力打造**Aovita®**智能抓取产品。

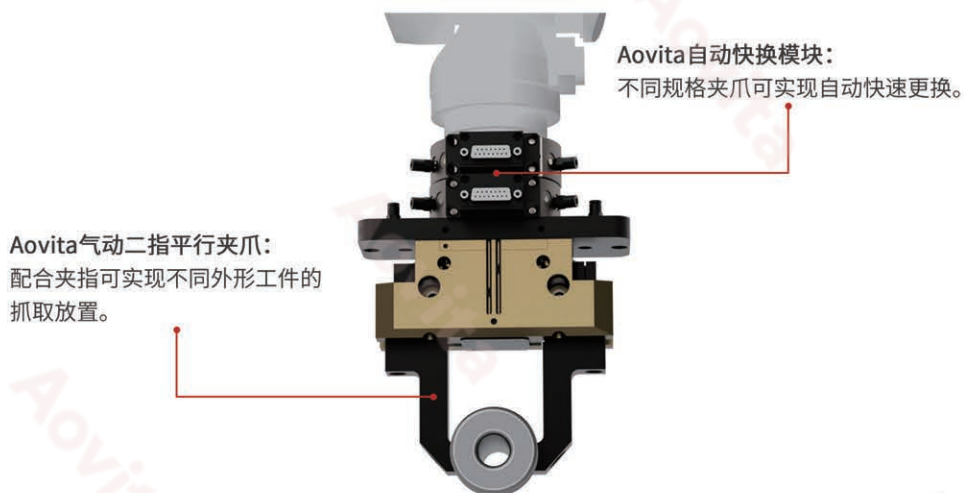
Aovita团队秉承奥图“致力创新，追求卓越”的核心理念，用产品的“高可靠性”提高自动线开动率，降低维护成本，用产品的“高性价比”降低设备整体投入，促进自动化普及。我们全力打造智能抓取产品一站式供应平台，现可为客户提供机器人工具快换、真空产品、夹爪产品、磁吸产品、针式抓手产品及智能抓取整体解决方案。

目录 CONTENTS

▪ 产品介绍	P03
▪ Aovita夹爪的优势及价值	P03
▪ 应用场景	P04
▪ 气动二指平行夹爪PET系列	P05
▪ 订购说明	P05
▪ 选型说明	P06
▪ 产品参数	P08
▪ PET-700/10	P08
▪ PET-1000/13	P09
▪ PET-1600/16	P10
▪ PET-2700/22	P11
▪ PET-4200/27	P12
▪ PET-6000/32	P13
▪ 安装尺寸图	P14
▪ 气动三指定心夹爪PST系列	P15
▪ 订购说明	P15
▪ 选型说明	P16
▪ 产品参数	P17
▪ PST-1000/8	P17
▪ PST-1800/10	P17
▪ PST-3100/13	P18
▪ PST-6000/16	P18
▪ PST-7100/25	P19
▪ PST-9500/30	P19
▪ 安装尺寸图	P20
▪ Aovita® 智能抓取标准产品一览	P21

□ 产品介绍

Aovita®机器人末端夹爪是安装在工业机器人手臂末端用于抓握工件或执行作业的部件，可配合工业机器人手臂实现各种工件的夹持搬运作业。机械臂与末端夹爪配合完整模仿了人类手臂。



□ Aovita夹爪的优势及价值

■ 易用性强

- 外形尺寸设计紧凑,保证大夹持力的同时减少工作干涉。
- 夹爪安装孔位及夹指安装孔位与大部分通用夹爪保持一致,保证互换性。
- 主体采用高强度航空铝材,保证高强度的同时实现轻量化,降低机械手额外负载。
- 各型号均可提供多种安装及接气方式,用户可根据不同工况选择安装方式,安装简易高效、通用性强。

■ 安全性高

- 采用全包容式T型重负载高硬度导轨,椭圆形活塞驱动设计,配合楔形传动机构,结构坚固,夹持稳定。
- 集成有夹紧松开到位检测及活塞位置检测,可为用户提供断气机械自锁或保压自锁功能,保证安全可靠的自动化生产。

■ 为用户降本增效

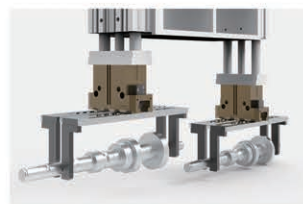
- 关键零部件采用定制化特殊表面处理技术,保证产品耐磨耐蚀能力,关键位置自润滑设计,基本实现免维护,可靠性高。
- 可进行连续稳定的自动化生产,减少企业人员配置和维护成本,为用户降低生产成本,提高生产效率。

■ 质量可靠 性价比高

- 奥图股份完善的ISO9001质量管理体系,可实现生产全过程管控,保证制造品质。
- 产品原材料源头把控,保证产品质量。定制化表面处理及热处理工艺,核心零部件全部自制,保证高制造精度。
- 专注于为用户提供高性价比的机器人周边产品。用产品高性价比降低设备整体投入,促进自动化普及。

□ 应用场景

Aovita®气动夹爪适用于机加工、汽车零部件、铸造锻造、新能源、包装、教育科研等行业对大型零件的搬运与组装等应用场景。



◀ 二指平行夹爪夹持轴类 / 法兰类零件



◀ 三指定心夹爪抓取环形 / 轴类零件



机加工行业



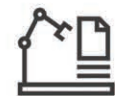
汽车行业



包装行业

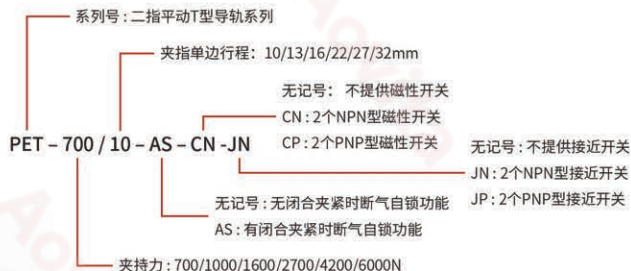
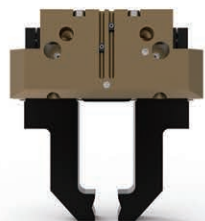


新能源



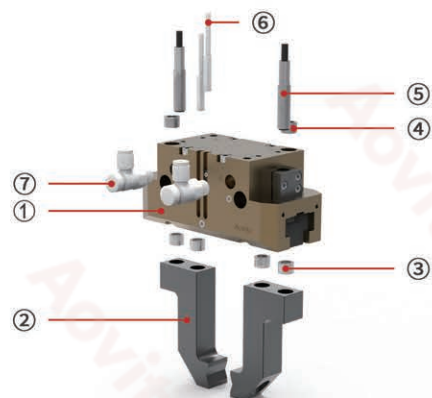
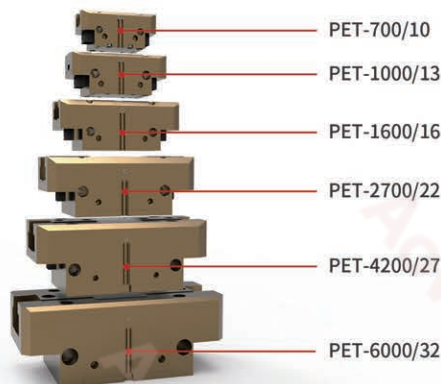
教育行业

订购说明



Aovita® PET 系列气动夹爪产品规格

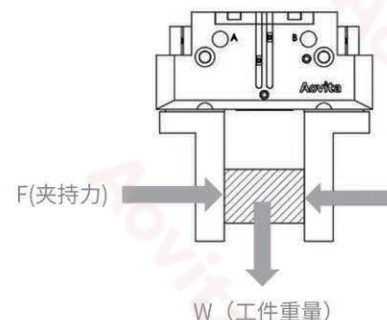
PET-700/10	夹持力 700N	单边行程 10mm
PET-1000/13	夹持力 1000N	单边行程 13mm
PET-1600/16	夹持力 1600N	单边行程 16mm
PET-2700/22	夹持力 2700N	单边行程 22mm
PET-4200/27	夹持力 4200N	单边行程 27mm
PET-6000/32	夹持力 6000N	单边行程 32mm



- ① 平行夹爪
- ② 夹指（夹爪配合不同夹指可以抓取不同外形工件）
- ③ 夹指定位套（用于夹指的安装定位）
- ④ 外部连接定位套（用于夹爪与外部连接安装定位）
- ⑤ 接近开关（用于检测夹指位置）
- ⑥ 磁性开关（用于检测气缸活塞位置）
- ⑦ 气接头（用于连接气源）
- 标配

选型说明

摩擦力抓取快速选型方法



已知需求：需夹持工件重量3Kg，机器人搬运加速度0.5g情况下对工件进行搬运，夹持时单指行程要求为8mm。

根据不同使用工况，夹爪所能夹持工件重量可按下表估算：

二指平行夹爪快速选型对应表		
夹爪型号	不同工况时夹持重量	
	缓慢搬运	急加减速搬运 (加速度 0.5g)
PET-700/10	5.3kg	3.5kg
PET-1000/13	8kg	5.5kg
PET-1600/16	12.2kg	8.4kg
PET-2700/22	20.6kg	13.7kg
PET-4200/27	32kg	21.4kg
PET-6000/32	45.9kg	30.5kg

查表可选择 PET-700/10 型号，夹持力为 700N，单指行程 10mm，可满足使用要求。

※快速选型方法简单方便。但夹持工件重量取决于物体形状、材料摩擦系数以及运动加速度等因素，夹指长度及抓取物体的重心偏移也会影响到负载，如需精确选型可参照夹爪精确选型方法(P07)。

■ 夹爪精确选型方法

已知：需夹持工件重量 3Kg，工件材质 45#，机器人搬运加速度 0.5g 情况下对工件进行搬运，夹持时单指行程要求为 8mm。

1. 选择夹爪类型：PET二指平行夹爪/PST三指定心夹爪
2. 选择夹指材质：45#钢

$$\text{夹持力计算: } F = \frac{m(g+a)}{u} * S = \frac{3kg(9.8+4.9)m/s^2}{0.15} * 2 = 588 \text{ N}$$

工件重量：m=3kg 重力加速度：g=9.8m/s² 机器人搬运加速度：a=4.9m/s²

摩擦系数：u=0.15 安全系数：S=2

常用材料摩擦系数

夹指与工件接触部位材质	工件材质	静摩擦系数
钢	钢	0.15
	铝	0.17
	铜	0.15-0.19
	铸铁	0.2-0.3

4. 根据样本参数选型：夹持力 700N>588N，选择 PET-700/10（以二指平行夹爪为例）。

5. 设计夹指，确定夹指与工件夹持点位置。

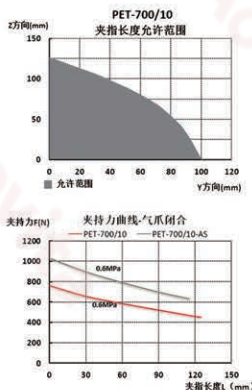
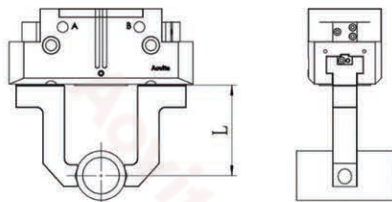
夹指夹持工件作用点距离安装面距离：Z=60mm

查询产品参数页面内“夹指长度允许范围”，Z=60mm 在允许范围内，可用。

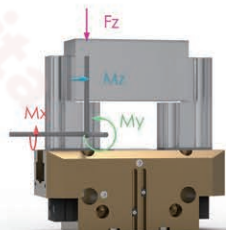
6. 查询产品参数页面内，“夹持力与夹指长度关系曲线”，L=60mm 时，F=590N>588N，夹持力满足使用要求，可用。

7. 校核负载：M=F*L

$$\begin{aligned} M_x &= M_x + M_{x \text{ 夹指}} < M_{x \text{ max}} = 75 \text{ N} \cdot \text{m} \\ M_y &= M_y + M_{y \text{ 夹指}} < M_{y \text{ max}} = 105 \text{ N} \cdot \text{m} \\ M_z &= M_z + M_{z \text{ 夹指}} < M_{z \text{ max}} = 65 \text{ N} \cdot \text{m} \\ F_z &= F_z + F_{z \text{ 夹指}} < F_{z \text{ max}} = 1800 \text{ N} \end{aligned}$$

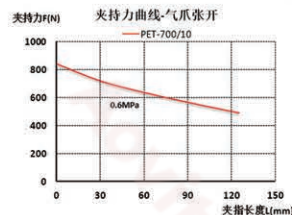
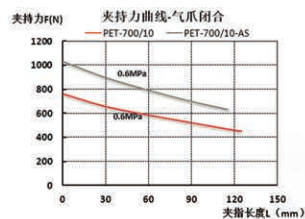


垂直方向最大静载荷	
Fz:	1900 N
负载允许力矩	
Mx:	75 N·m
My:	105 N·m
Mz:	65 N·m



□ 产品参数

■ 型号 PET-700/10

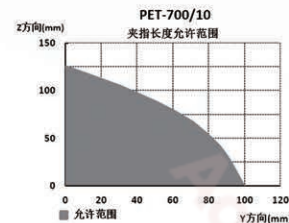


夹持力与夹指长度关系曲线



垂直方向最大静载荷	
Fz:	1900 N
负载允许力矩	
Mx:	75 N·m
My:	105 N·m
Mz:	65 N·m

夹爪最大负载



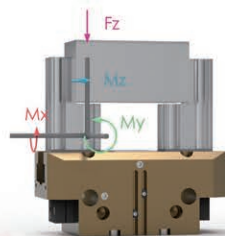
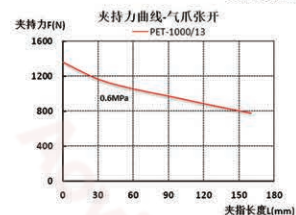
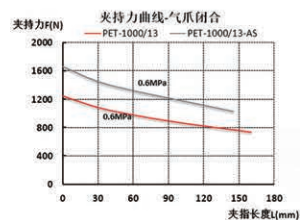
夹指长度允许范围

■ 技术参数

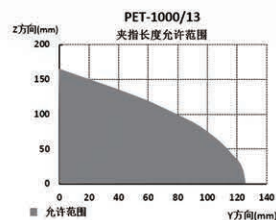
产品型号	PET-700/10	PET-700/10-AS
夹持力（闭合）	700N	940N
夹持力（张开）	750N	/
断气自锁夹持力	无	240N
推荐夹持重量	3.5kg	4.8kg
重复定位精度	0.02mm	0.02mm
单指行程	10mm	10mm
最大夹指长度	125mm	115mm
最大单个夹指重量	1.1kg	1.1kg
工作气压范围	0.25-0.8Mpa	0.4-0.8Mpa
额定工作压力	0.6Mpa	0.6Mpa
夹紧、松开时间	0.08s	0.06s/0.1s
本体重量	0.8 kg	1 kg
外形尺寸	120*50*55.3mm	120*50*81mm
推荐工作温度	0-80°C	0-80°C

产品参数

型号 PET-1000/13



垂直方向最大静载荷	
Fz:	2600 N
负载允许力矩	
Mx:	110 N·m
My:	130 N·m
Mz:	90 N·m



夹持力与夹指长度关系曲线

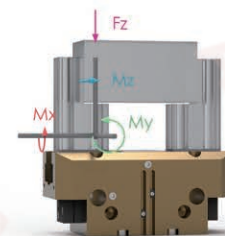
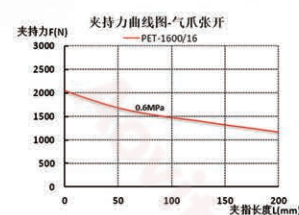
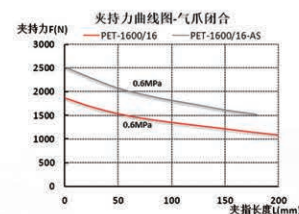
夹爪最大负载

夹指长度允许范围

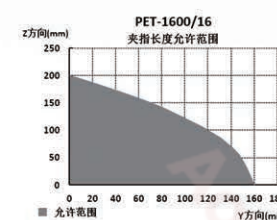
技术参数

产品型号	PET-1000/13	PET-1000/13-AS
夹持力 (闭合)	1080N	1470N
夹持力 (张开)	1170N	/
断气自锁夹持力	无	390N
推荐夹持重量	5.5kg	7.5kg
重复定位精度	0.02mm	0.02mm
单指行程	13mm	13mm
最大夹指长度	160mm	145mm
最大单个夹指重量	2.1kg	2.1kg
工作气压范围	0.25~0.8Mpa	0.4~0.8Mpa
额定工作压力	0.6Mpa	0.6Mpa
夹紧、松开时间	0.1s	0.08/0.12s
本体重量	1.5kg	2kg
外形尺寸	151*60*63.1mm	151*60*93.1mm
推荐工作温度	0~80℃	0~80℃

型号 PET-1600/16



垂直方向最大静载荷	
Fz:	3900 N
负载允许力矩	
Mx:	160 N·m
My:	170 N·m
Mz:	115 N·m



夹持力与夹指长度关系曲线

夹爪最大负载

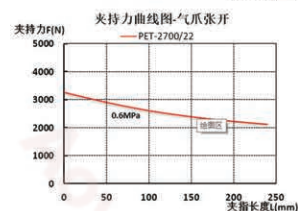
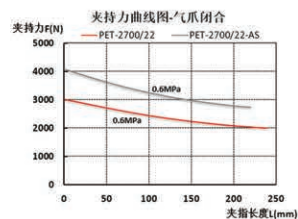
夹指长度允许范围

技术参数

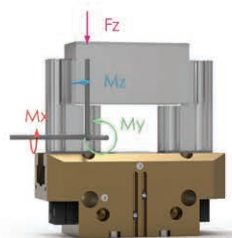
产品型号	PET-1600/16	PET-1600/16-AS
夹持力 (闭合)	1640N	2210N
夹持力 (张开)	1770N	/
断气自锁夹持力	无	570N
推荐夹持重量	8.4kg	11.3kg
重复定位精度	0.02mm	0.02mm
单指行程	16mm	16mm
最大夹指长度	200mm	190mm
最大单个夹指重量	3.5kg	3.5kg
工作气压范围	0.25~0.8Mpa	0.4~0.8Mpa
额定工作压力	0.6Mpa	0.6Mpa
夹紧、松开时间	0.15s	0.12/0.25s
本体重量	3kg	4kg
外形尺寸	192*72*77.1mm	192*72*117.1mm
推荐工作温度	0~80℃	0~80℃

□ 产品参数

■ 型号 PET-2700/22



夹持力与夹指长度关系曲线



垂直方向最大静载荷

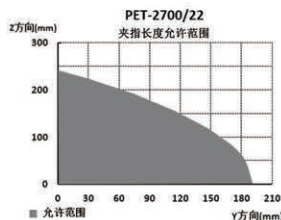
Fz: 4800 N

负载允许力矩

Mx: 165 N·m

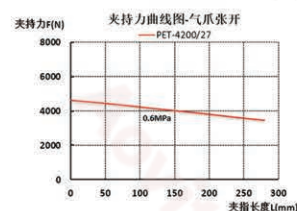
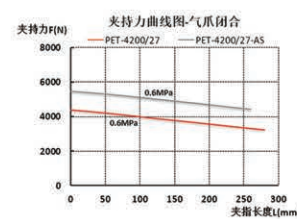
My: 180 N·m

Mz: 125 N·m

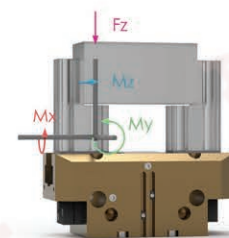


夹指长度允许范围

■ 型号 PET-4200/27



夹持力与夹指长度关系曲线



垂直方向最大静载荷

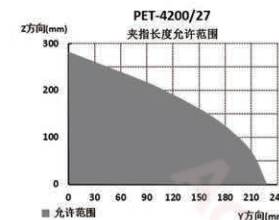
Fz: 6000 N

负载允许力矩

Mx: 245 N·m

My: 235 N·m

Mz: 150 N·m



夹指长度允许范围

■ 技术参数

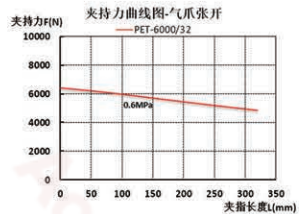
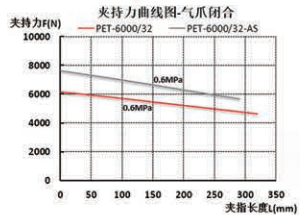
产品型号	PET-2700/22	PET-2700/22-AS
夹持力 (闭合)	2700N	3610N
夹持力 (张开)	2870N	/
断气自锁夹持力	无	910N
推荐夹持重量	13.7kg	18.4kg
重复定位精度	0.02mm	0.02mm
单指行程	22mm	22mm
最大夹指长度	240mm	220mm
最大单个夹指重量	6.5kg	6.5kg
工作气压范围	0.25-0.8Mpa	0.4-0.8Mpa
额定工作压力	0.6Mpa	0.6Mpa
夹紧、松开时间	0.35s	0.3/0.6s
本体重量	6kg	8.1kg
外形尺寸	234*100*91mm	234*100*141mm
推荐工作温度	0-80℃	0-80℃

■ 技术参数

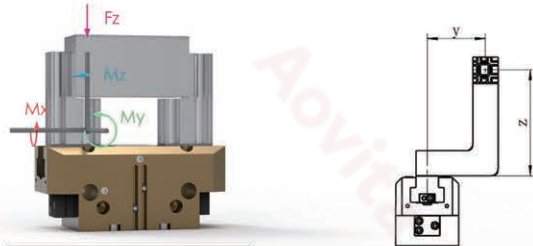
产品型号	PET-4200/27	PET-4200/27-AS
夹持力 (闭合)	4200N	5300N
夹持力 (张开)	4440N	/
断气自锁夹持力	无	1100N
推荐夹持重量	21.4kg	27kg
重复定位精度	0.03mm	0.03mm
单指行程	27mm	27mm
最大夹指长度	280mm	260mm
最大单个夹指重量	8.5kg	8.5kg
工作气压范围	0.25-0.8Mpa	0.4-0.8Mpa
额定工作压力	0.6Mpa	0.6Mpa
夹紧、松开时间	0.45s	0.35/0.65s
本体重量	9.1kg	12.6kg
外形尺寸	270*115*107.5mm	234*115*164mm
推荐工作温度	0-80℃	0-80℃

□ 产品参数

■ 型号 PET-6000/32

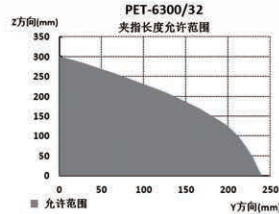


夹持力与夹指长度关系曲线



垂直方向最大静载荷	
Fz:	7800 N
负载允许力矩	
Mx:	380 N·m
My:	380 N·m
Mz:	240 N·m

夹爪最大负载



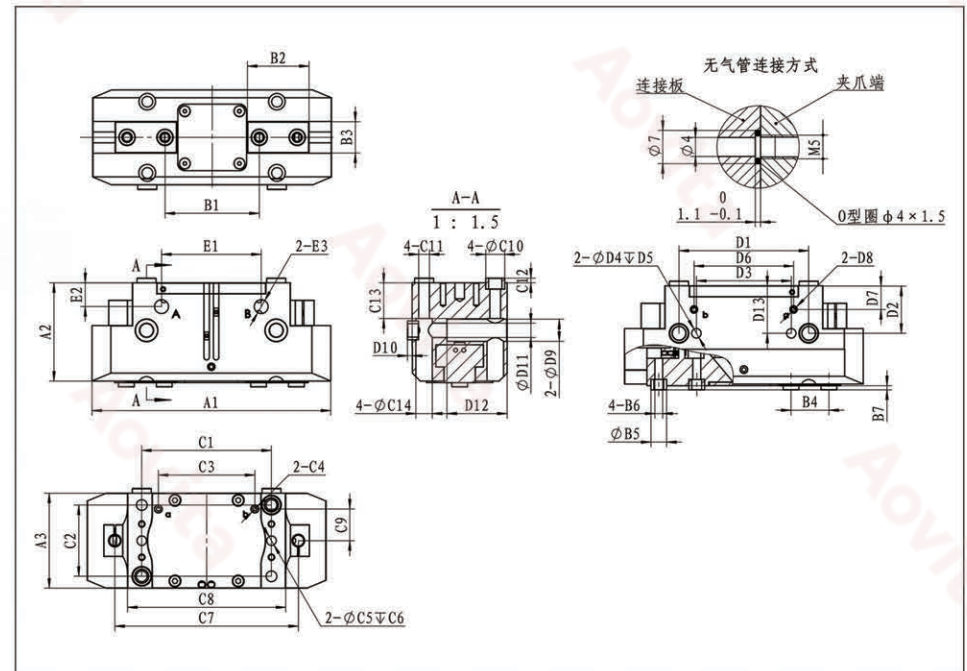
夹指长度允许范围

■ 技术参数

产品型号	PET-6000/32	PET-6000/32-AS
夹持力 (闭合)	6000N	7400N
夹持力 (张开)	6260N	/
断气自锁夹持力	无	1400N
推荐夹持重量	30.5kg	37.7kg
重复定位精度	0.04mm	0.04mm
单指行程	32mm	32mm
最大夹指长度	320mm	290mm
最大单个夹指重量	11.5kg	11.5kg
工作气压范围	0.25~0.8Mpa	0.4~0.8Mpa
额定工作压力	0.6Mpa	0.6Mpa
夹紧、松开时间	0.55s	0.4/0.7s
本体重量	14.9kg	18.2kg
外形尺寸	320*140*122mm	320*140*172mm
推荐工作温度	0~80℃	0~80℃

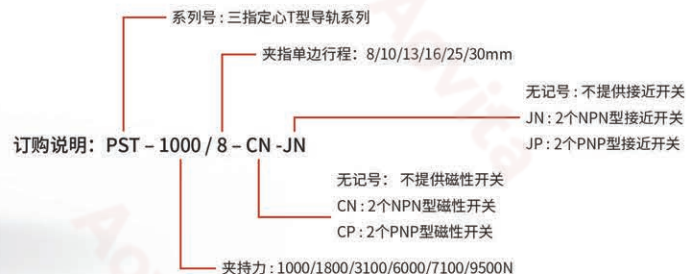
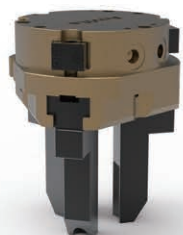
□ 安装尺寸图

■ 公用的夹爪安装尺寸图



夹爪型号	夹爪外形尺寸			夹指安装尺寸								气源接口尺寸				
	A1	A2	A3	B1	B2	B3	B4	B5	B6	B7	E1	E2	E3			
PET-700/10	120	54	50	46.4±0.06.4	33	17.8	20±0.02	10±0.01	M6	2.6	49	15	G1/8			
PET-1000/13	151	62	60	59.6±0.085.6	39	19.7	24±0.02	10±0.01	M6	2.6	63	15	G1/8			
PET-1600/16	190	76	72	75±0.107	50	26	32±0.02	14±0.01	M10	4	74	18	G1/8			
PET-2700/22	234	91	100	81±0.125	62.3	34	40±0.02	16±0.01	M12	4	82	22	G1/8			
PET-4200/27	270	106	115	91±0.145	68.7	39	44±0.02	16±0.01	M12	4	96	25.3	G1/8			
PET-6000/32	320	121	140	124±0.188	81	45.3	46±0.02	22±0.01	M16	6	106	30	G1/4			
夹爪型号	夹爪顶部安装尺寸															
	C1	C2	C3	C4	C5	C6	C7	C8	C9	C10	C11	C12	C13	C14		
PET-700/10	66±0.02	38±0.02	47.4	M3			91	81	17	10	M6	2.6	32.7	9		
PET-1000/13	82±0.02	45±0.02	61	M5	6	10	116	100	20	12	M8	3	22.5	10.5		
PET-1600/16	100±0.02	56±0.02	75	M5	6	12	149	125	24.5	12	M8	3	20.5	11		
PET-2700/25	130±0.02	70±0.02	82	M5			176	154	39.5	14	M10	4	20	14		
PET-4200/30	160±0.02	80±0.02	96	M5			206	186	48	16	M12	4	25.5	18		
PET-6000/35	180±0.02	96±0.02	106	M5	10	10	241	210	55	22	M16	6	31	20		
夹爪型号	夹爪侧面安装尺寸															
	D1	D2	D3	D4	D5	D6	D7	D8	D9	D10	D11	D12	D13			
PET-700/10	66±0.02	25				49	15	M5	11	2.6	6.2	28				
PET-1000/13	82±0.02	30	60±0.02	6	6	63	15	M5	14	3	9	38	30			
PET-1600/16	100±0.02	38	76±0.02	6	5	74	18	M5	14	3	9	41	28			
PET-2700/25	130±0.02	38	100±0.02	8	6	82	22	M5	17	4	10.2	77	34			
PET-4200/30	160±0.02	39				96	25.3	M5	19	4	12.5	65				
PET-6000/35	180±0.02	45	140±0.02	10	6	106	30	M5	25	6	16.2	90	45			

■ 订购说明



Aovita® PST 系列气动夹爪产品规格

PST-1000/8：夹持力 1000N 单边行程 8mm

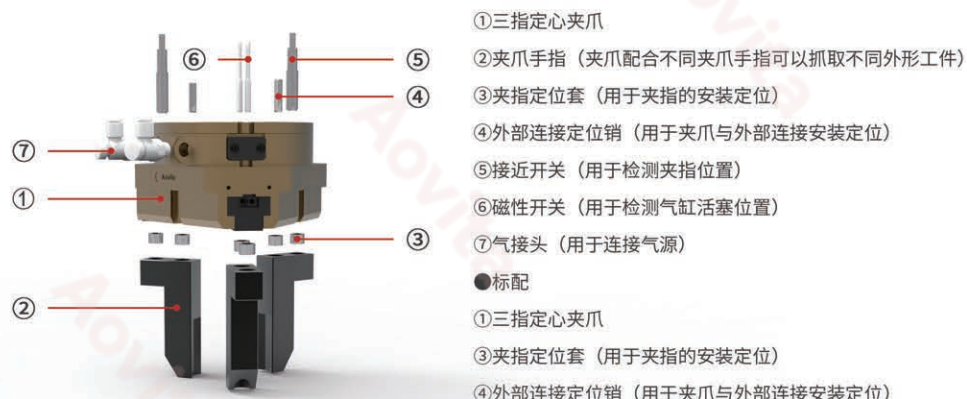
PST-1800/10：夹持力 1800N 单边行程 10mm

PST-3100/13：夹持力 3100N 单边行程 13mm

PST-6000/16：夹持力 6000N 单边行程 16mm

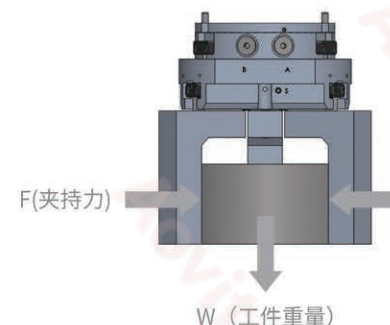
PST-7100/25：夹持力 7100N 单边行程 25mm

PST-9500/30：夹持力 9500N 单边行程 30mm



□ 选型说明

■ 摩擦力抓取快速选型方法



已知需求：需夹持工件重量3Kg，机器人搬运加速度0.5g情况下对工件进行搬运，夹持时单指行程要求为8mm。

根据不同使用工况，夹爪所能夹持工件重量可按下表估算：

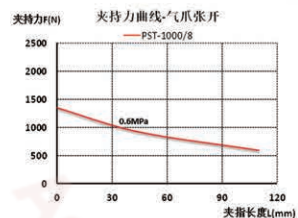
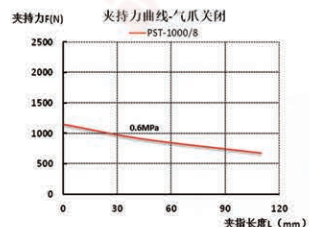
三指定心夹爪快速选型对应表		
夹爪型号	不同工况时夹持重量	
	缓慢搬运	急加减速搬运 (加速度 0.5g)
PST-1000/8	7.5kg	5kg
PST-1800/10	13.5kg	9kg
PST-3100/13	23kg	15.5kg
PST-6000/16	45kg	30kg
PST-7100/25	50kg	35kg
PST-9500/30	70kg	50kg

查表可选择 PST-1000/8 型号，夹持力为 1000N，单指行程 8mm，可满足使用要求。

※快速选型方法简单方便。但夹持工件重量取决于物体形状、材料摩擦系数以及运动加速度等因素，夹指长度及抓取物体的重心偏移也会影响到负载，如需精确选型可参照夹爪精确选型方法(P07)。

产品参数

型号 PST-1000/8



垂直方向最大静载荷	
Fz:	1500 N
负载允许力矩	
Mx:	60 N·m
My:	95 N·m
Mz:	55 N·m

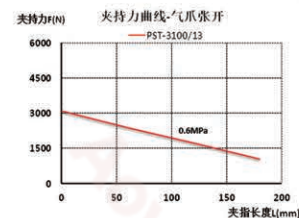
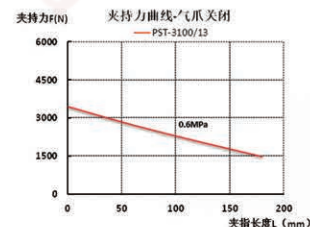
产品型号	PST-1000/8
夹持力 (闭合)	1000N
夹持力 (张开)	1080N
断气自锁夹持力	无
推荐夹持重量	5kg
重复定位精度	0.02
单指行程	8mm
最大手指长度	105MM
最大单个手指重量	0.6KG
工作气压范围	0.25-0.8Mpa
额定工作压力	0.6Mpa
夹紧、松开时间	0.1s
本体重量	0.8KG
外形尺寸	φ105*54
推荐工作温度	0-80℃
防护等级	IP40

夹持力与夹指长度关系曲线

夹爪最大负载

技术参数

型号 PST-3100/13



垂直方向最大静载荷	
Fz:	2800 N
负载允许力矩	
Mx:	120 N·m
My:	145 N·m
Mz:	100 N·m

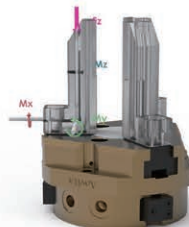
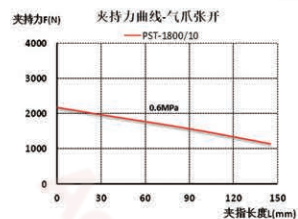
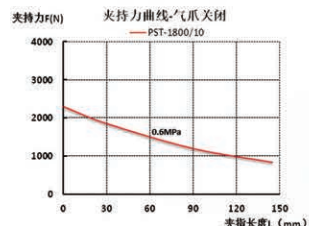
产品型号	PST-3100/13
夹持力 (闭合)	3100N
夹持力 (张开)	3300N
断气自锁夹持力	无
推荐夹持重量	15.5kg
重复定位精度	0.02mm
单指行程	13mm
最大手指长度	170MM
最大单个手指重量	2kg
工作气压范围	0.25-0.8Mpa
额定工作压力	0.6Mpa
夹紧、松开时间	0.2s
本体重量	2.5 kg
外形尺寸	φ162*71
推荐工作温度	0-80℃
防护等级	IP40

夹持力与夹指长度关系曲线

夹爪最大负载

技术参数

型号 PST-1800/10



垂直方向最大静载荷	
Fz:	2000 N
负载允许力矩	
Mx:	80 N·m
My:	115 N·m
Mz:	70 N·m

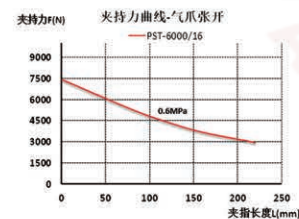
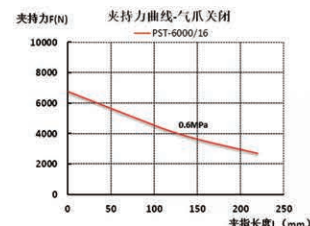
产品型号	PST-1800/10
夹持力 (闭合)	1800N
夹持力 (张开)	1900N
断气自锁夹持力	无
推荐夹持重量	9kg
重复定位精度	0.02
单指行程	10MM
最大手指长度	140MM
最大单个手指重量	1kg
工作气压范围	0.25-0.8Mpa
额定工作压力	0.6Mpa
夹紧、松开时间	0.1s
本体重量	1.45kg
外形尺寸	φ130*60
推荐工作温度	0-80℃
防护等级	IP40

夹持力与夹指长度关系曲线

夹爪最大负载

技术参数

型号 PST-6000/16



垂直方向最大静载荷	
Fz:	4300 N
负载允许力矩	
Mx:	170 N·m
My:	180 N·m
Mz:	130 N·m

产品型号	PST-6000/16
夹持力 (闭合)	6000N
夹持力 (张开)	6350N
断气自锁夹持力	无
推荐夹持重量	30kg
重复定位精度	0.02mm
单指行程	16mm
最大手指长度	200MM
最大单个手指重量	3kg
工作气压范围	0.2-0.8Mpa
额定工作压力	0.6Mpa
夹紧、松开时间	0.6s
本体重量	5.5 kg
外形尺寸	φ207*67.5
推荐工作温度	0-80℃
防护等级	IP40

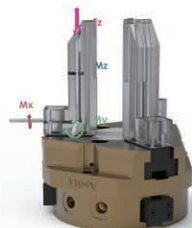
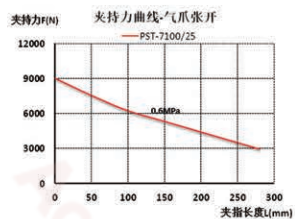
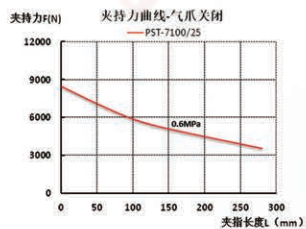
夹持力与夹指长度关系曲线

夹爪最大负载

技术参数

□ 产品参数

■ 型号 PST-7100/25



垂直方向最大静载荷	
Fz:	5000 N
负载允许力矩	
Mx:	180 N·m
My:	200 N·m
Mz:	140 N·m

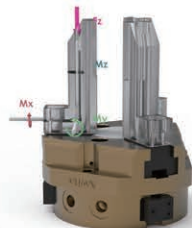
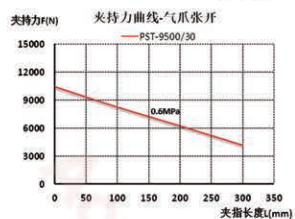
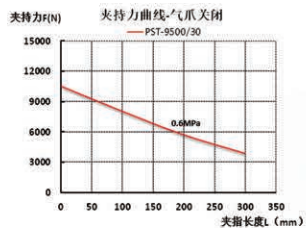
产品型号	PST-7100/25
夹持力(闭合)	7100N
夹持力(张开)	7500N
断气自锁夹持力	无
推荐夹持重量	35kg
重复定位精度	0.02mm
单指行程	25mm
最大手指长度	260MM
最大单个手指重量	6kg
工作压力范围	0.2-0.8Mpa
额定工作压力	0.6Mpa
夹紧、松开时间	1.2S
本体重量	11 kg
外形尺寸	φ254*105.4
推荐工作温度	0-80℃
防护等级	IP40

夹持力与夹指长度关系曲线

夹爪最大负载

技术参数

■ 型号 PST-9500/30



垂直方向最大静载荷	
Fz:	6200 N
负载允许力矩	
Mx:	265 N·m
My:	250 N·m
Mz:	160 N·m

产品型号	PST-9500/30
夹持力(闭合)	9500N
夹持力(张开)	10400N
断气自锁夹持力	无
推荐夹持重量	50kg
重复定位精度	0.02mm
单指行程	30mm
最大手指长度	300MM
最大单个手指重量	8kg
工作压力范围	0.2-0.8Mpa
额定工作压力	0.6Mpa
夹紧、松开时间	1.4S
本体重量	20 kg
外形尺寸	φ293*129.1
推荐工作温度	0-80℃
防护等级	IP40

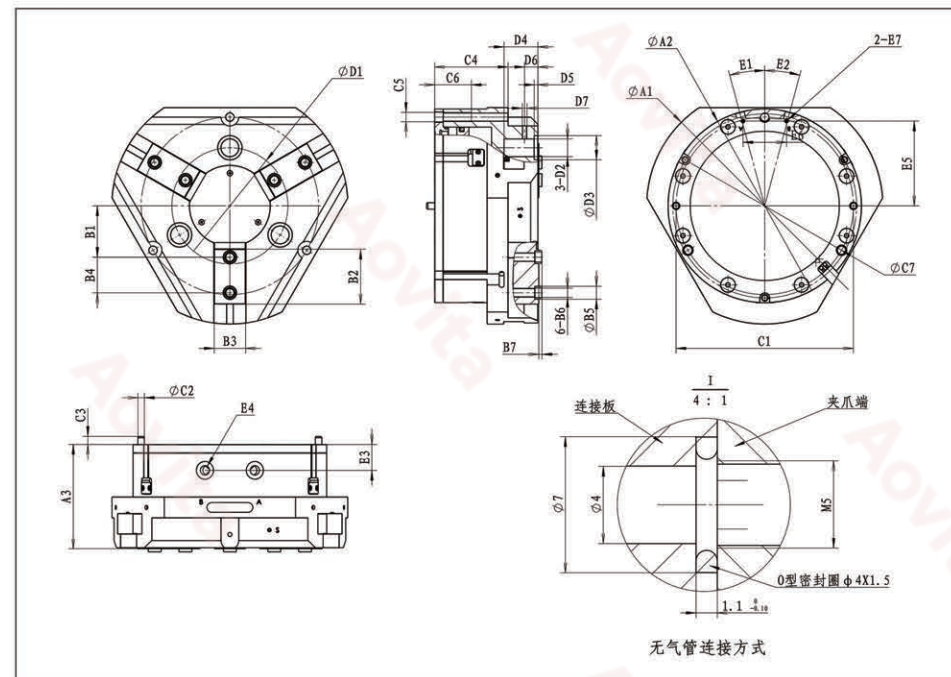
夹持力与夹指长度关系曲线

夹爪最大负载

技术参数

□ 安装尺寸图

■ 公用的夹爪安装尺寸图

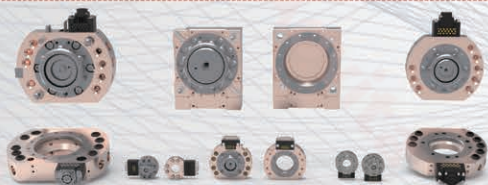


夹爪型号	外形尺寸			夹爪手指安装处相关尺寸						
	A1	A2	A3	B1	B2	B3	B4	B5	B6	B7
PST-1000/8	105	80	54	22至30	26	14.4	16±0.02	8±0.01	M5	2.5
PST-1800/10	130	105	60	27.5至37.5	33	17.8	20±0.02	10±0.01	M6	2.6
PST-3100/13	162	125	71	35至48	39	19.7	24±0.02	10±0.01	M6	2.6
PST-6000/16	207	160	87.5	44至60	50	26	32±0.02	14±0.01	M10	4
PST-7100/25	254	200	105.4	49至74	62.3	34	40±0.02	16±0.01	M12	4
PST-9500/30	293	240	129.1	56至86	68.7	39	44±0.02	16±0.01	M12	4
夹爪型号	外形尺寸			夹爪手指安装处相关尺寸						
	A1	A2	A3	B1	B2	B3	B4	B5	B6	B7
PST-1000/8	70±0.02	5±0.01	8	37	M8	20	70			
PST-1800/10	90±0.02	5±0.01	8	42.5	M8	20	90			
PST-3100/13	112±0.02	6±0.01	7	50	M10	20	112			
PST-6000/16	146±0.02	6±0.01	7	61.5	M10	20	146			
PST-7100/25	184±0.02	8±0.01	10	74.5	M12	24	184			
PST-9500/30	220±0.02	8±0.01	10	91	M12	24	220			
夹爪型号	外形尺寸			夹爪手指安装处相关尺寸						
	A1	A2	A3	B1	B2	B3	B4	B5	B6	B7
PST-1000/8	44±0.02	9		20		10	M3			
PST-1800/10	58±0.02	12	14	25	3.5	15	M4			
PST-3100/13	72±0.02	16		30		16	M4			
PST-6000/16	100±0.02	14	21	32	3.5	15	M5			
PST-7100/25	120±0.02	16	22	35	3.5	15	M5			
PST-9500/30	144±0.02	22	30	42	4.5	16.5	M6			
夹爪型号	外形尺寸			夹爪手指安装处相关尺寸						
	A1	A2	A3	B1	B2	B3	B4	B5	B6	B7
PST-1000/8	15°	15°	14	M5	32	18	M5			
PST-1800/10	15°	15°	17	G1/8	42	24	M5			
PST-3100/13	15°	15°	24	G1/8	53	20	M5			
PST-6000/16	15°	15°	25	G1/8	67.5	38	M5			
PST-7100/25	15°	15°	33	G1/8	87.5	46	M5			
PST-9500/30	15°	15°	32	G1/4	105	54	M5			

智能抓取标准产品一览

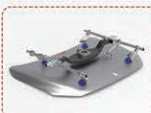


机器人工具快换标准品



选用Aovita机器人工具快换标准品,可实现一台机器人快速更换多套抓手。
实现机器人一机多用。

真空产品应用场景



真空吸盘抓手
常用于金属板件、
玻璃、塑料件等
产品的抓取与搬运



章鱼吸盘抓手
常用于包装箱、
包装袋等产品的
抓取与搬运



海绵吸盘抓手
常用于木板、
包装箱等产品的
抓取与搬运

夹爪产品应用场景



气动夹爪抓手
常用于金属板类工件的抓取与搬运



气动夹爪抓手
常应用于机加工自动上下料系统
负责轴类/盘体类/壳体类等工件的抓取与搬运

磁吸产品应用场景



磁性抓手
常用于金属板件的抓取与搬运

针式抓手产品应用场景



针式抓手
常用于地毯、毛毡等透气性产品的抓取与搬运

智能抓手连接件

选用Aovita连接件标准品可快速组装各类抓手主体框架。



真空产品标准品

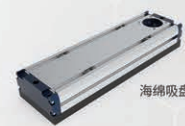
选用Aovita真空标准品可快速组合出应用于金属冲压板件搬运、物流包装搬运、木工生产搬运、注塑生产搬运等工作所需抓手。



真空吸盘气动元件



章鱼吸盘



海绵吸盘

夹爪产品标准品

选用Aovita气动夹爪标准品可快速组合出应用于机加工上下料搬运、高速冲压板件搬运等工作所需抓手。



平行夹爪

夹钳

磁吸产品标准品

选用Aovita磁性吸盘标准品可快速组合出应用于金属板件搬运等工作所需抓手。



磁性吸盘

针式抓手产品标准品

选用Aovita针式吸盘标准品可快速组合出应用于地毯、毛毡搬运等工作所需抓手。



针式吸盘

扫码关注 Aovita 公众号
下载以上标准产品样册

