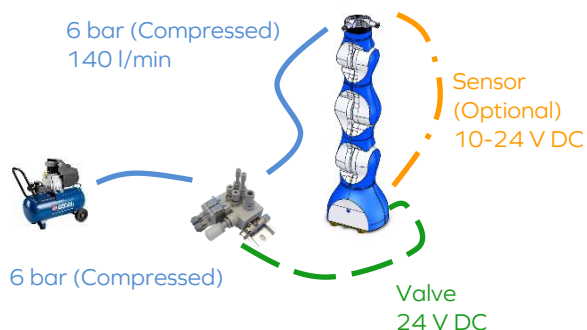


真空夹具快速使用指南

使用 P-Rob、P-Grip 和安装 P-Rob 系统前，请务必熟悉 P-Rob 用户手册中有关如何安全和正确运行 P-Rob 的操作说明。

A. 真空夹具系统

真空夹具可以替换 P-Grip 安装在 P-Rob 上，建议阀门的压缩空气输入为 6 根带直径为 6 或 8 毫米管的棒。直径为 4mm 的管道用于将阀门连接到真空夹具上。阀门的电线需要连接到 P-Rob 的输出端口。传感器电线需要连接到 P-Rob 的输入端口。

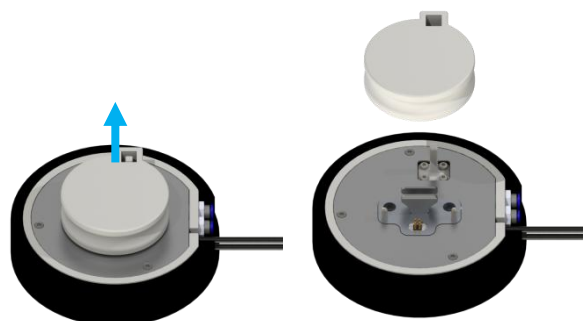


B. 取出真空夹具

B1. 打开纸板箱

从纸板盒中取出所有部件。

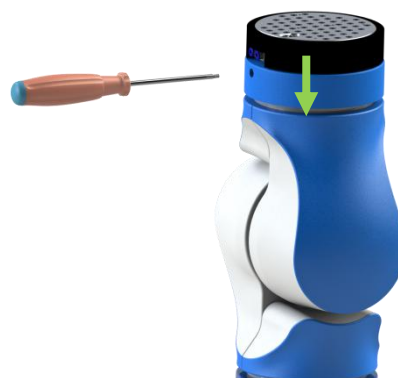
从真空夹具的背面垂直地拉出保护器。



C. 安装真空夹具

C1. 把真空夹具安装在 P-Rob 上

P-Rob 夹具采用单螺杆连接，请使用 T20 六角螺丝刀，将真空夹具旋到 P-Rob 上。



C1. 安装吸盘组件（水平方向）

将吸盘安装在分机上



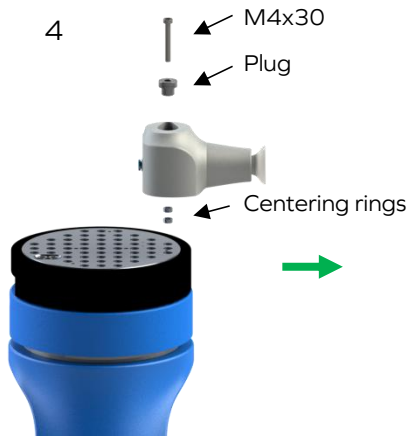
用吸盘将软盖盖在伸缩处。



将延伸部分安装在主组件上。

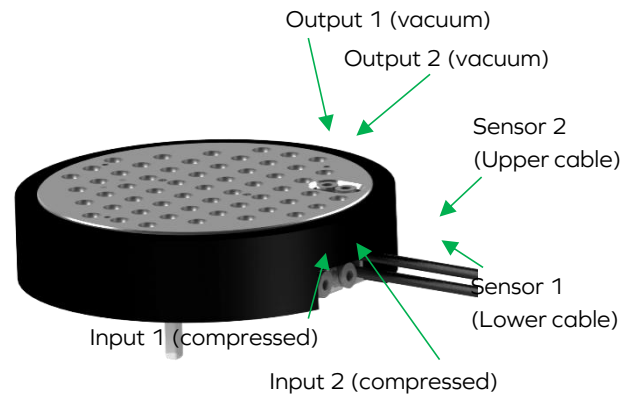


在垂直安装时，拧紧一个塞子来关闭管线。用 T20 六角螺丝刀用 M4x30 螺钉将组装好的组件安装在真空夹具上。建议在吸盘组件和真空夹具之间使用定环 (7x5.3x3) 进行精密安装。



D. 输入和输出

The 真空夹具有 2 个压缩空气输入，2 个真空输出和 2 个来自传感器的数字输出信号。



C2. 安装吸盘组件（垂直方向）

在水平安装时，拧紧一个塞子以关闭管线。使用 T20 六角螺丝刀将主部件安装在真空夹具上，无需加长，只需 M4x30 螺丝。建议在主部件和真空夹持器之间使用定心环(7x5.3x3)进行精密安装。

将吸盘安装在分机上。



用吸盘将软盖盖在伸缩处。



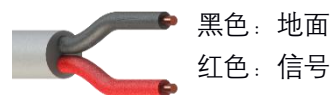
将扩展安装在主组件上。



传感器电线有 3 个芯。

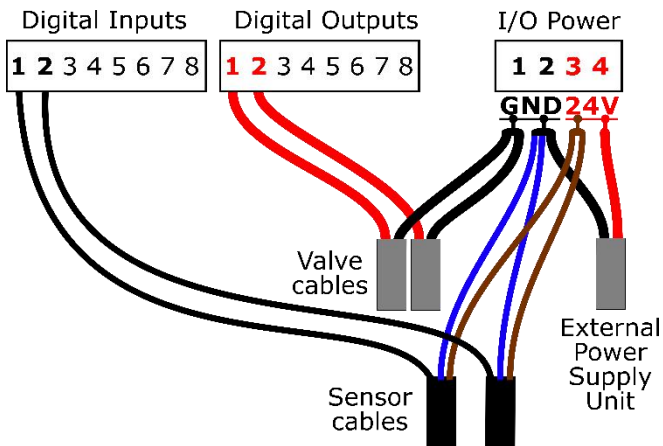


Valve cable has 2 cores.



E. 布线

在机器人底座后面板上，连接电缆如下



F. myP 控制

C3. 使用传感器窗口

打开 myP 中的 sensor 窗口，点击相应的数字输出端口，启用/禁用吸力。



C4. 使用应用程序窗口

编写以下程序来启用端口 1。

```
write_digital_outputs(True, 1)
```

编写以下程序来禁用端口 1。

```
write_digital_outputs(False, 1)
```

有关如何使用 myP 的详细信息，请参考阅读 myP 用户手册所有可用脚本函数的详细信息，如何使用脚本函数的示例，请阅读 myP 脚本函数手册



F&P Robotics AG

Rohrstrasse 36, 8152 Glattbrugg, Switzerland

Copyright © 2011-2017 by F&P Robotics AG.

All rights reserved