



机械助力臂PAW系列
(样本编号：CC-1418C)

机械助力臂

PAW-FP1 Series

●适用缸径：φ80・φ100・φ125



规格

项 目	PAW		
缸径	mm	φ80	φ100 φ125
使用流体		压缩空气	
最高使用压力	MPa	0.7	
最低使用压力	MPa	0.25 (选择选择项L (带旋转锁紧) 时：0.35)	
耐压力	MPa	1.05	
环境温度	℃	5~60	
缓冲		橡胶缓冲	
给油		不可	
可搬送重量 (0.5MPa加压时)	kg	30	50 80
耗气量	ℓ/min (ANR)	8	14 25

注：耗气量表示1个往复/min、使用压力0.7MPa时的数值。

活动范围

・单轴使用时

型号	活动范围 上下 (mm)
PAW-S-8 (φ80)	520
PAW-S-X (φ100)	580
PAW-S-Z (φ125)	650

・多轴使用时

型号	活动范围	
	上下 (mm)	水平 (mm)
PAW-M-8S	520	1200
PAW-M-XS	580	1400
PAW-M-ZS	650	1600
PAW-M-8X	1100	1300
PAW-M-XZ	1230	1500
PAW-M-8XS	1100	2000
PAW-M-XZS	1230	2300
PAW-M-8XZ	1750	2100

注：水平活动范围为上下活动范围下降端的最大值。
活动范围的详情请参阅外形尺寸图。

重量

型号	重量 (kg)	选择项加算重量 (kg)		
		L (旋转锁紧机构)	R (前端旋转机构)	LR
PAW-M-8	27	0.5	4	5
PAW-M-X	38	0.5	5.5	6.5
PAW-M-Z	71	0.5	7.5	8.5
PAW-M-8S	46	1.0	4	5.5
PAW-M-XS	77	1.0	5.5	7
PAW-M-ZS	123	1.0	7.5	9
PAW-M-8X	58	1.0	4	5.5
PAW-M-XZ	102	1.0	5.5	7
PAW-M-8XS	96	1.5	4	6
PAW-M-XZS	154	1.5	5.5	7.5
PAW-M-8XZ	121	1.5	4	6

关于外形尺寸图，请参阅《机械助力臂PAW系列(CC-1418C)》。

型号表示方法

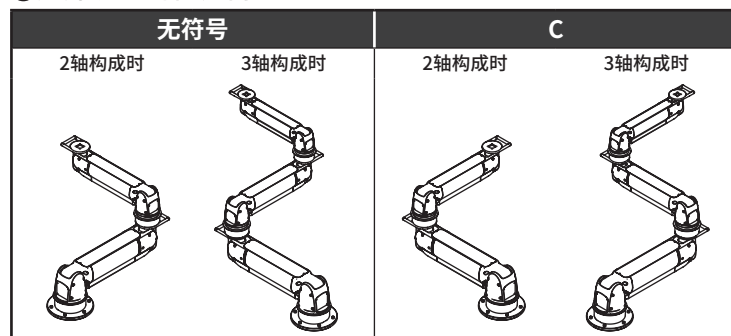
PAW - M - 8X - R - FP1

A 节数

B 组合内容

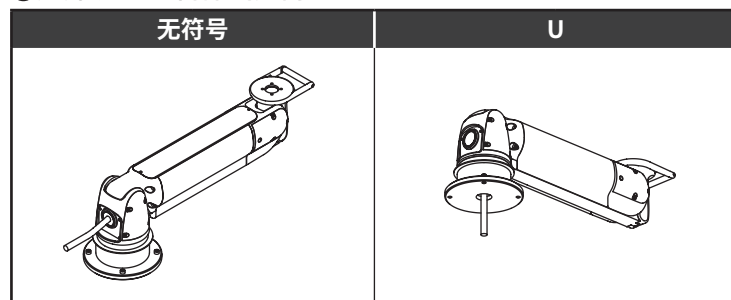
C 选择项

C 选择项：弯曲方向



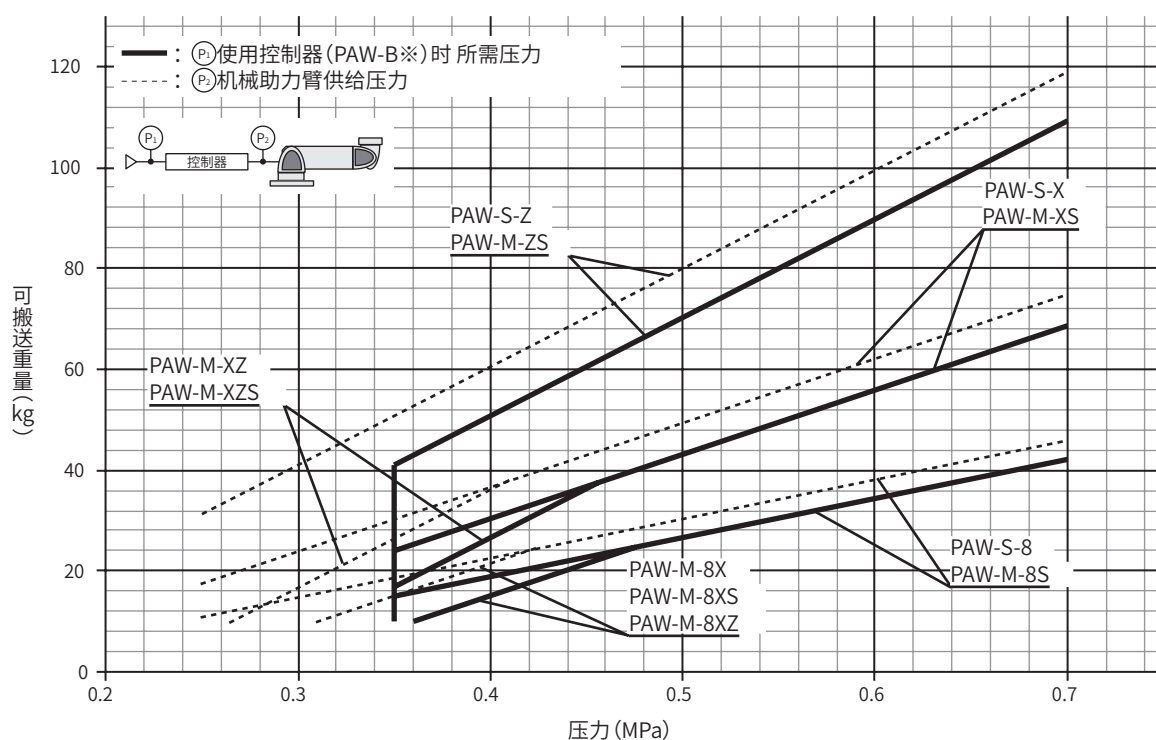
※单轴 (PAW-S) 时, 无法选择 C。

C 选择项：配管伸出方向



※U 时, 必须在安装面中间部位设有配管用的孔。

不同压力下的可搬送重量



注1：记载了已安装前端旋转机构选件时的可搬送重量。

注2：根据操作频率及操作速度不同, 需要增加施加到控制器的供给压力。

注3：不含附件重量。

注4：机械臂具有根据其上升角度可搬送重量会发生若干变化的特性, 本图所示为下限值。

A 节数

单轴

多轴

S

M

符号 内容

B 组合内容

8	φ80单轴	●	
X	φ100单轴	●	
Z	φ125单轴	●	
8S	φ80+延长臂		●
XS	φ100+延长臂		●
ZS	φ125+延长臂		●
8X	φ80+φ100		●
XZ	φ100+φ125		●
8XS	φ80+φ100+延长臂		●
XZS	φ100+φ125+延长臂		●
8XZ	φ80+φ100+φ125		●

C 选择项

L	旋转锁紧机构 ※1	●	●
R	前端旋转机构	●	●
C	弯曲方向 (请参阅左图)		●
U	配管伸出方向 (请参阅左图)	●	●

※1 保持朝旋转方向的力的机构。
非用于停止动态旋转力的机构。

※2 关于附件等附带部的FP1可否适用, 请咨询本公司营业所。

※3 不适用于未包装食品的搬送。

电动执行器

空气气缸

助力装置

空压阀

F P 1

FRL·辅助元件
电子元件

真空元件

主管路元件

流体控制阀

主管路元件

抗菌除菌过滤器

F P 2

真空元件

流体控制阀



机械助力臂PAW系列
(样本编号：CC-1418C)

码垛堆积规格

PAW-A※-FP1 Series

规格

项目	PAW-AS-45	PAW-AS-45-S	PAW-AZ-110	PAW-AZ-110-S
使用流体	压缩空气			
最高使用压力	MPa 0.7			
最低使用压力	MPa 0.25 (选择选择项L (带旋转锁紧) 时：0.35)			
耐压力	MPa 1.05			
环境温度	℃ 5~60			
给油	不可			
可搬送重量 (加压0.5MPa时)	kg 53	kg 53	kg 43	kg 47
使用控制器 (PAW-B※) 时	47	47	32	36
耗气量 (注1)	ℓ/min (ANR) 11		35	
产品重量 (注2)	kg 164	kg 161	kg 183	kg 180
搬送部上下可动范围	mm 450		mm 1100	
搬送部最大可动半径	mm 2000	mm 1600	mm 2100	mm 1700

注1：耗气量为1个往复/min、使用压力0.7MPa时的数值。

注2：选择选择项L (带旋转锁紧) 时分别增加2kg。

注3：关于使用偏移时的可搬送重量，请参阅“机械助力臂PAW系列 (样本编号：CC-1418C)”。

型号表示方法

PAW - AS-45 - LC - FP1

Ⓐ 上下操作范围/最大旋转半径

Ⓑ 选择项

符号		内容	
A 上下操作范围/最大旋转半径		※1	
	上下操作范围	最大旋转半径	
AS-45	450mm	2,000mm	
AS-45-S	450mm	1,600mm	
AZ-110	1,100mm	2,100mm	
AZ-110-S	1,100mm	1,700mm	
B 选择项			
L	旋转锁紧机构 ※2		
C	弯曲方向(参照下图)		

※1 超过上下操作范围/最大旋转半径时，请与本公司营业人员协商。

※2 保持朝旋转方向的力的机构。

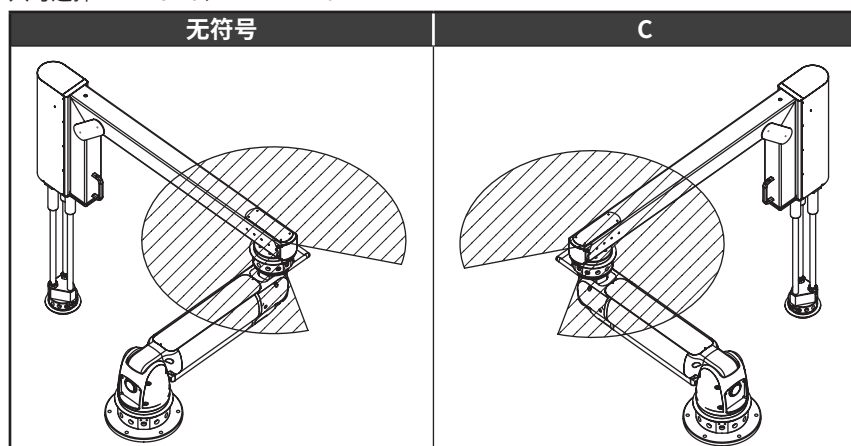
非用于停止动态旋转的机构。

※3 关于附件等附带部的FP1可否适用，请咨询本公司营业所。

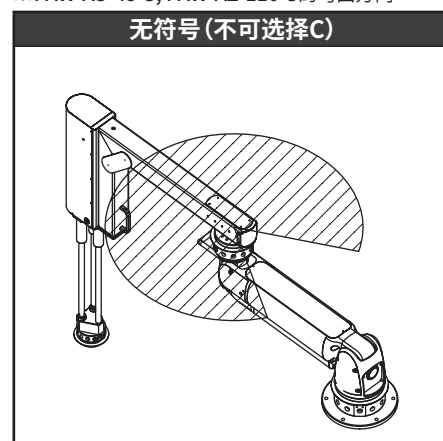
※4 不适用于未包装食品的搬送。

Ⓑ选择项：弯曲方向

只可选择PAW-AS-45、PAW-AZ-110

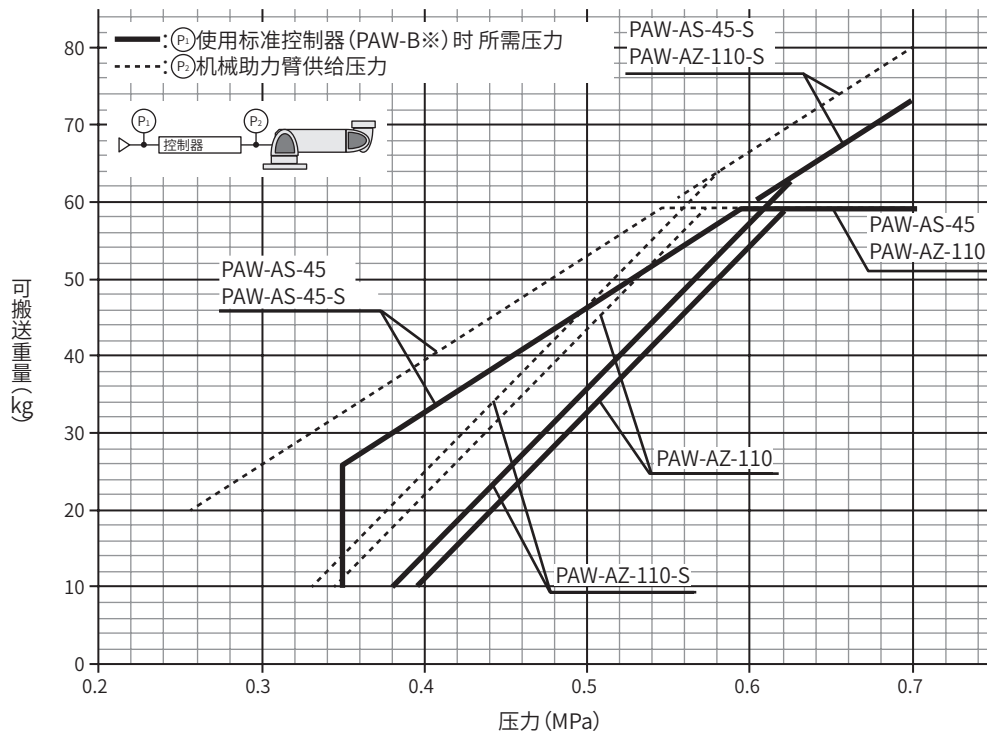


※PAW-AS-45-S, PAW-AZ-110-S的弯曲方向



关于外形尺寸图，请参阅《机械助力臂PAW系列(CC-1418C)》。

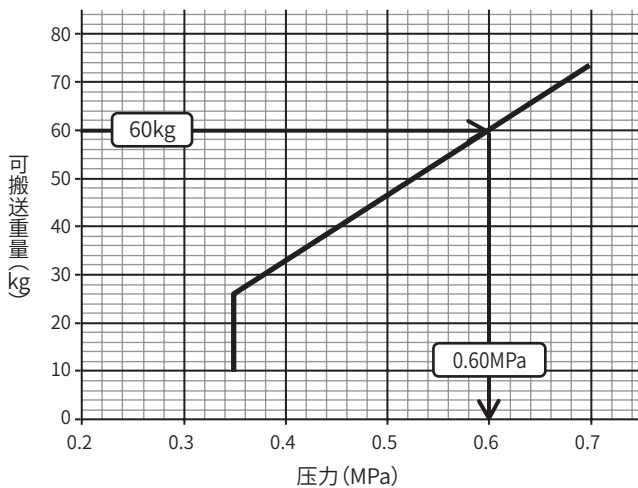
在压力下的可搬送重量



注1：根据操作频率及操作速度不同，需要增加施加到控制器的供给压力。
 注2：可搬送重量为“工件、附件、操作箱”的合计重量。

〈选择示例 1〉

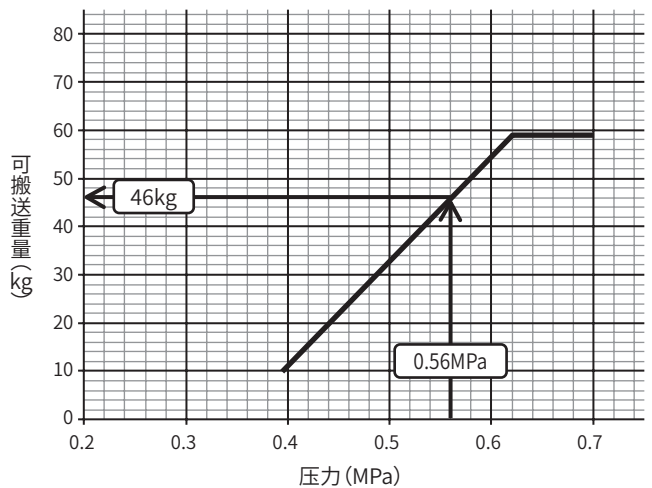
机种：PAW-AS-45-S 控制器：PAW-BH1
 工件重量：40kg、操作箱重量：9kg、
 纸板箱吸附附件重量：11kg 合计 60kg时



施加到控制器的供给压力需要0.60MPa。

〈选择示例 2〉

机种：PAW-AZ-110 控制器：PAW-BS2
 操作箱重量：9kg、挂钩附件重量：2kg
 施加到控制器的供给压力为0.56MPa时



最大可搬送从46kg的可搬送重量中减去9kg的操作箱重量与2kg的挂钩附件重量后的35kg工件重量。

电动执行器

空压气缸

助力装置

空压阀

F P 1
FRL·辅助元件
电子元件

真空元件

主管路元件

流体控制阀

主管路元件

抗菌除菌过滤器

F P 2
真空元件

流体控制阀