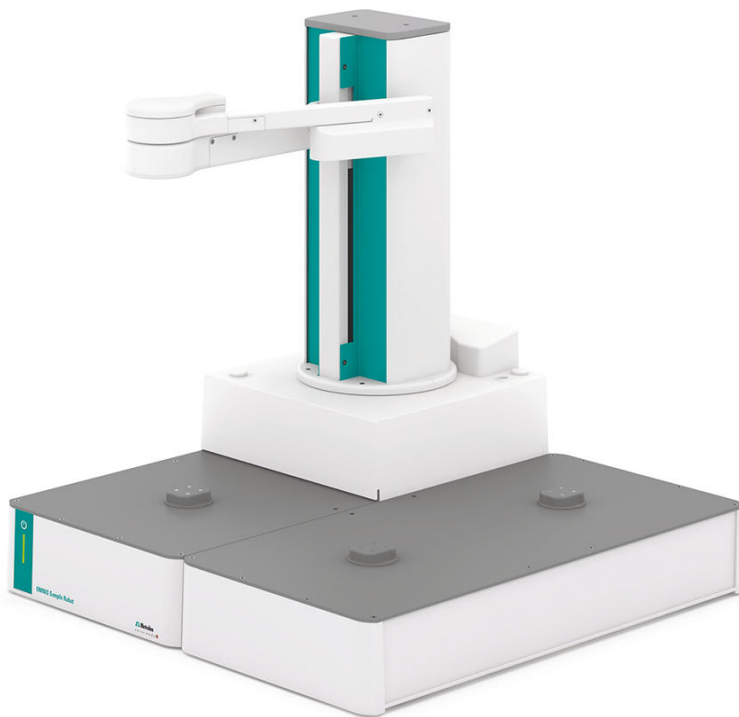




Pick&Place 取放主模块 M

2.1011.0010

用于构建 M 规格款型 OMNIS Sample Robot Pick&Place 的主模块。该模块已配备了主升降台和夹爪。其完整结构还需要相应的 M/L 模块下部组件和样品盘下部组件。若要扩展为功能就绪的 Sample Robot 则需配备样品盘、抓取夹指和工作台，例如 Pick&Place 取放模块或泵模块。这些部件的选择可通过应用程序来完成。

Scope of delivery 2.1011.0010

Qt.	Order no.	Description
1 PCS	6.02706.000	Sample Robot 的电缆护罩

电缆护罩用于保护 OMNIS Sample Robot 上 MDL 和以太网电缆的接口。



用于构建 M 规格款型 OMNIS Sample Robot Pick&Place 的主模块。该模块已配备了主升降机和夹爪。其完整结构还需要相应的 M/L 基座模块组件和样品架基座组件。若要扩展为功能就绪的 Sample Robot 则需配备样品盘、抓取夹指和工作台，例如 Pick&Place 取放模块或泵模块。这些部件的选择可通过应用程序来完成。



Optional accessories

Order no.	Description	
6.02601.010	43 – 65 mm 抓手夹指 OMNIS Sample Robot Pick&Place 的抓手夹指，用于抓取外直径 43 – 65 mm 的样品杯。	
6.02601.020	50 – 72 mm 抓手夹指 OMNIS Sample Robot Pick&Place 的抓手夹指，用于抓取外直径为 50 – 72 mm 的样品杯。	
2.1014.0010	Pick&Place 取放模块 用于安装到 OMNIS Sample Robots Pick&Place 模块支架中的模块。该工作台可置放分析用的样品杯。两次分析之间会将所使用的传感器在 Pick&Place 模块存储杯中进行清洁或置放。如果分析时需要搅拌，则必须在该工作台上使用独立的棒式搅拌器。	
2.1014.0110	Pick&Place 取放模块，配有搅拌器 用于安装到 OMNIS Sample Robots Pick&Place 模块支架中的模块。该工作台可置放分析用的样品杯。内置的磁力搅拌器可将在外部磁力搅拌装置上准备好的样品直接在 Sample Robot 上进行分析，无须事先取下磁力搅拌棒。两次分析之间会将所使用的传感器在 Pick&Place 模块存储杯中进行清洁或置放。	

2.1016.0010 蠕动泵模块（2 通道）

用于安装到 OMNIS Sample Robots Pick&Place 模块支架中的模块。此工作站配备一台冲洗和抽液泵。可用于清洁 Pick&Place 模块中的传感器并在分析完成之后、重新将样品杯放回样品盘之前将其清空。



2.1016.0110 蠕动泵模块（4 通道）

用于安装到 OMNIS Sample Robots Pick&Place 模块支架中的模块。此工作站配备一台冲洗和抽液泵。可用于清洁 Pick&Place 模块中的传感器并在分析完成之后、重新将样品杯放回样品盘之前将其清空。



6.02001.010 样品盘下部组件

样品盘下部组件，用于扩展 OMNIS Sample Robot 的主模块



6.02003.010 模块下部组件 M/L

模块下部组件，用于扩展 OMNIS Sample Robot 的主模块 M 和 L。



6.02041.010 OMNIS 样品架 9 x 250 mL, PP 聚丙烯

OMNIS 样品架, 用于 OMNIS Sample Robot Pick&Place, 适配 9 个样品杯。以下样品杯均可使用: 6.01400.000、6.01400.003、6.01400.100。

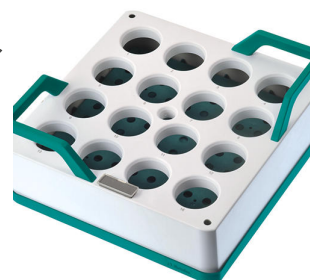
塑料: 聚丙烯 (PP)



6.02041.030 OMNIS 样品架 16 x 120 mL, PP 聚丙烯

OMNIS 样品架, 用于 OMNIS Sample Robot Pick&Place, 适配 16 个样品杯。以下样品杯均可使用: 6.01400.200、6.01400.300、6.01400.303。

塑料: 聚丙烯 (PP)



6.02041.040 OMNIS 样品架 25 x 75 mL, PP 聚丙烯

OMNIS 样品架, 用于 OMNIS Sample Robot Pick&Place, 适配 25 个样品杯。以下样品杯均可使用: 6.01402.000、6.01402.003、6.1459.400。

塑料: 聚丙烯 (PP)



6.05800.020 Sample Robot M 至 L

该升级包含有将当前现有的 M 型 OMNIS Sample Robot 升级至 L 型的所有组件。从所需的样品盘和模块下层结构来看, 包括了所有所需的电缆、螺纹、转臂延长件以及功能许可证。



6.02700.000 Pick&Place 取放模块安全盖板

Pick&Place 取放模块安全盖板



6.05700.000 OMNIS 夹具耗材套件

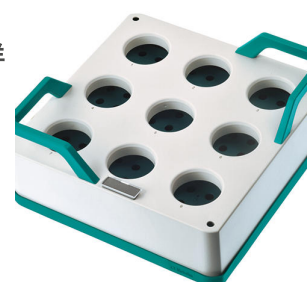
各四个滑动套筒和橡胶抓手夹指，用于在 OMNIS Sample Robot 的抓手夹指上更换。



6.02041.020 OMNIS 样品架 9 x 200 mL, PP 聚丙烯

OMNIS 样品架，用于 OMNIS Sample Robot Pick&Place，适配 9 个样品杯。以下样品杯均可使用：6.1459.310。

塑料：聚丙烯 (PP)



6.02064.020 200 mL 样品杯的定位盘

用于将 200 mL 玻璃样品杯固定在 OMNIS Sample Robot Pick&Place 取放装置的抓手夹指中的定位盘。



6.02041.050 OMNIS 样品架 9 x 150 mL, PP 聚丙烯

OMNIS 样品架, 用于 OMNIS Sample Robot Pick&Place, 适配 9 个样品杯。以下样品杯均可使用: 150 mL 大口杯 (高形状, 无杯口)。

塑料: 聚丙烯 (PP)



6.02601.030 48-64 mm 抓手夹指

OMNIS Sample Robot Pick&Place 的抓手夹指, 用于抓取外直径 48 – 64 mm 的样品杯。



6.02601.040 28-48 mm 抓手夹指

OMNIS Sample Robot Pick&Place 的抓手夹指, 用于抓取外直径 28 – 48 mm 的样品杯。



6.05700.250 OMNIS 夹具耗材套件, 用于 6.02601.030

四个橡胶抓手夹指, 用于在 OMNIS Sample Robot 的抓手夹指上更换。

