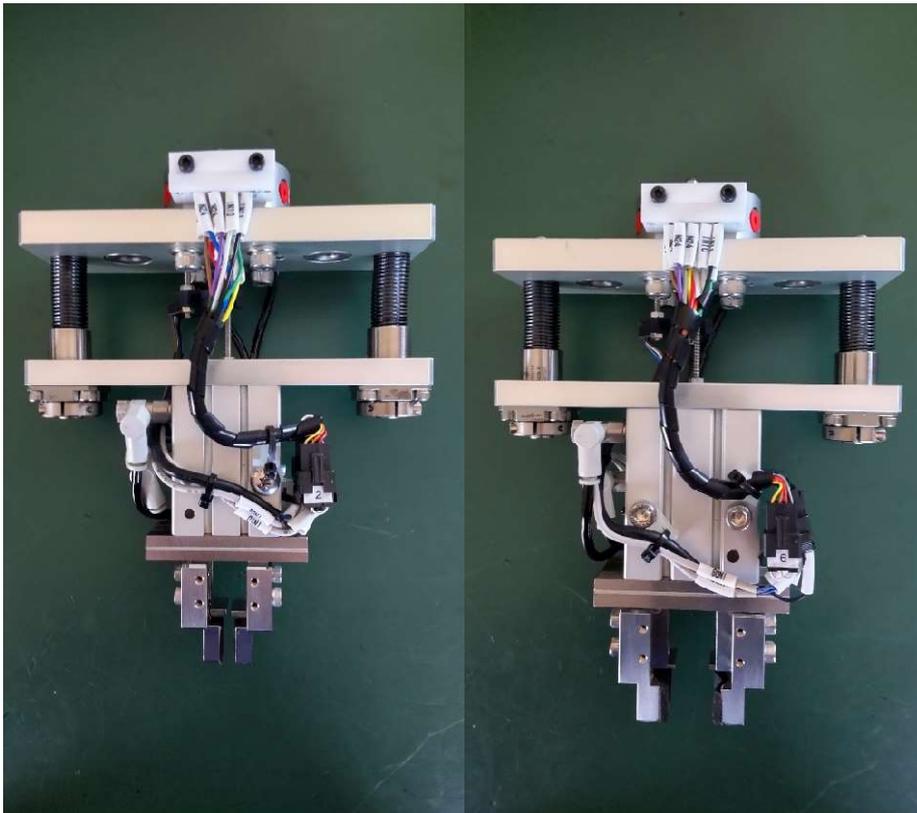


キャップ外形 $\phi 10\text{mm} \sim \phi 20\text{mm}$ に対応 するロボットハンド

ガラス瓶やプラスチックボトルなどの容器に液体を充填する生産現場では、キャップ外形 $\phi 10\text{mm} \sim \phi 20\text{mm}$ の容器をロボットハンドで移移載したり、箱詰めしたりする作業が多く行われています。しかし、製品切換のために、ロボットハンド交換作業は人手必要であり、時間やコストがかかるという問題があります。そこでおすすめなのが、このロボットハンドです。

このロボットハンドは、キャップ外形 $\phi 10\text{mm} \sim \phi 20\text{mm}$ の容器を把持できるだけでなく、3bitのワーク把持判別信号をコントローラに出力できます(対象ワークに対応した番号にティーチングデータを割振って置く)。割振られた番号(番号キー)を交換するだけで製品交換準備作業が終了するため作業効率や安全性も向上します。

またツールチェンジャーによりハンド交換が自動で交換できます。



型番 ST-22012-1
 $\phi 10\text{mm} \sim \phi 21\text{mm}$

型番 ST-22012-3
 $\phi 30\text{mm} \sim 40\text{mm}$

仕様

- ・ハンドリングは、エアーチャック(シリンダ)でのキャップ外径把持
- ・キャップ外径、 ϕ 10~21mm (型番 ST-22012-1)
 ϕ 30~40mm (型番 ST-22012-1)
- ・重量 1110g (型番 ST-22012-1)
1420g (型番 ST-22012-3)
- ・ガラスピン重量 max0.8kg
- ・突き当て検知センサー 1点(出力)
- ・チャック開閉信号 2点(出力)
- ・ハンドチェンジは、ツールチェンジャー(QC-10B:ピー・エル・オートテック)
- ・ハンドチャックの判別は、出力信号(bit0~bit2)3本によりコントローラへ
1~7まで設定可能
- ・エアー圧 0.5MPa
- ・電源 DC24V センサー用(ロボットコントローラより供給)
- ・外形 W155 X D50 X H184.5 (型番 ST-22012-1)
W155 X D50 X H201 (型番 ST-22012-1)

お問合せ先

有限会社サクラテック 042-578-9345