



## データシート

| 特徴            | 値                              |
|---------------|--------------------------------|
| サイズ           | 20                             |
| 反転キャップ仕様      | 標準                             |
| ストローク         | 66 mm                          |
| 最小把持径         | 12 mm                          |
| 最大把持径         | 38 mm                          |
| 駆動タイプ         | 空気圧式                           |
| 取付位置          | 任意                             |
| 機能            | 複動式                            |
| グリッパ機能        | アダプティブ                         |
| 構造            | 反転キャップ                         |
|               | 強制された動作過程                      |
| ガイド           | ベースガイド                         |
| 位置検出          | 近接センサ用                         |
| 作動電圧運転        | 1 bar8 bar                     |
| 作動電圧 キャップ     | 0.07 bar0.1 bar                |
| バースト圧 キャップ    | 0.3 bar                        |
| グリッパの許容使用頻度   | 1 Hz                           |
| 引き込み時間        | 290 ms                         |
| 前進時間          | 270 ms                         |
| 作動流体          | ISO 8573-1:2010 [7:4:4]準拠の圧縮空気 |
| 使用流体/制御流体の情報  | 潤滑運転不可                         |
| 耐食性クラス KBK    | 2 - 適度な耐食性                     |
| LABS 認証       | VDMA24364-ゾーン III              |
| 周囲温度          | 0 -C60 -C                      |
| 負荷慣性モーメント     | 1.29 000018                    |
| 許容負荷基準値       | 1 kg                           |
| 製品質量          | 475 g                          |
| 取付方法          | ISO 9409準拠                     |
| 空気圧接続         | M5                             |
| マテリアルに関する注意事項 | RoHS準拠                         |
| キャップ材質        | VMQ (シリコン)                     |
| 材質 ハウジング      | アルミ, アルマイト                     |

| 特徴     | 值   |
|--------|---|
| ロボット接続 | ユニバーサル ロボット UR3/5/10(PolyScope CB 3.8.0以降)<br>ユニバーサル ロボット UR3e/5e/10e(PolyScope SW 5.0.0以降)     |
| 納入範囲   | 1x Velcro® roll<br>1x ソレノイドバルブ<br>1x 比例圧カ制御バルブ<br>1x URCap付USBメモリスティック<br>2x 近接センサ<br>3x 接続ケーブル |