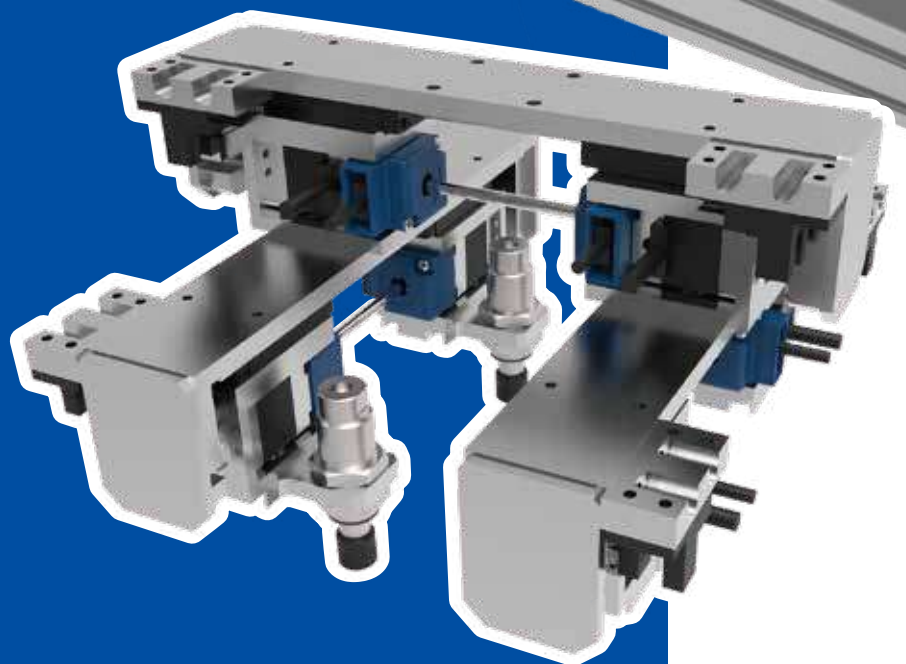


로봇 핸드 관련 기기 ver.2

Robot Hand Parts Product Guide



대용량 멀티 진공 그리퍼
진공 그리퍼 범용 타입
진공 그리퍼 링 타입
로봇 핸드용 프레임
로봇 핸드 다이렉트 취부 타입
진공 패드 / 그리퍼 취부 전용

Contents

VLG SERIES 대용량 멀티 진공 그리퍼 P.4



VRG SERIES 진공 그리퍼 링 타입 P.6



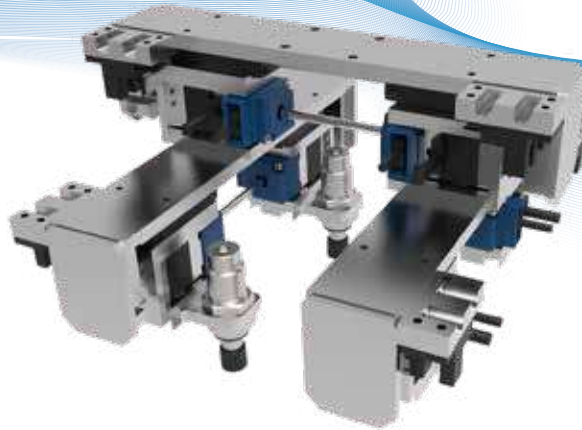
VMG SERIES 진공 그리퍼 범용 타입 P.8



E-HML SERIES

로봇 핸드용 프레임(전동)

P.11



HML SERIES

로봇 핸드용 프레임

P.12



HS SERIES

진공 패드/그리퍼 취부 전용

P.14



VYR SERIES

로봇 핸드 다이렉트
취부 타입

P.16



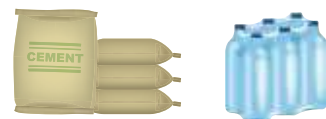
VRG SERIES

진공 그리퍼 링 타입



■ 스펀지 링 타입의 흡착 타입

■ 재료 포대, 포장된 패트 보틀, 골판지 등의 흡착 반송에 적합



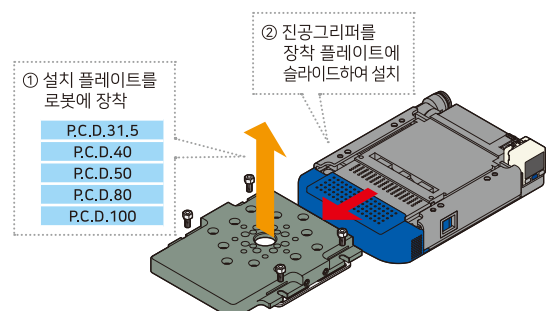
■ 대유량 진공 발생기 내장
0.5MPa(정격 공급 압력) 인가로
최대 흡입 유량 : 760 l /min^(※) 확보

정격 공급 압력	0.5MPa					
도달 진공도	-94kPa					
흡입 유량	290l/min	약62% 감소	550l/min	약60% 감소	760l/min	약57% 감소
소비 유량	110l/min		220l/min		330l/min	
진공발생기 사양 기호	161		162		163	
노즐 개수	1		2		3	

※ 내장 이젝터 3개의 사양 값

에어 소비량은 흡입 유량에 대해 최대 62% 감소

■ 로봇 플랜지 장착 플레이트를
로봇에 고정 후 슬라이드 인으로
간단 설치, 작업성, 안전성 향상



주문 형식(예)

VRG 2817 - 01 - SS10 - 163 - V4N

진공그리퍼 링 타입 ① ② ③ ④ ⑤

① 패드 사이즈

기 호	1515	2817	4730
외측사이즈(mm)	X:150, Y:150	X:280, Y:170	X:470, Y:300
내측사이즈(mm)	x:110, y:110	x:200, y:90	x:390, y:220
스펀지 두께(mm)	25		
스트로크 (mm)	min.	8	10
	max.	23	25

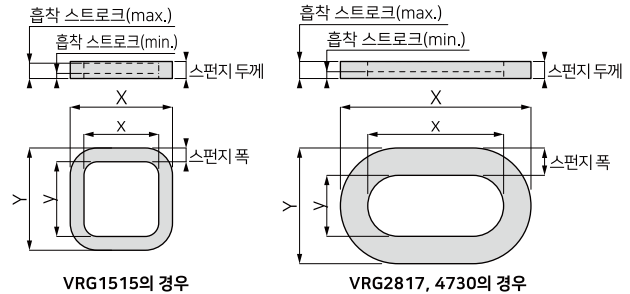
② 스펀지 폭

기 호	20	40
폭(mm)	20	40
적용 사이즈 기호	1515	2817 4730

④ 진공 발생기 사양

기 호	161	162	163	P
노즐 개수	1	2	3	진공 발생기 없음 (진공 펌프 대응 타입)
흡입 유량(ℓ/min)	290	550	760	
소비 유량(ℓ/min)	110	220	330	
도달 진공도(kPa)	-94			
노즐경(mm)	ø1.6			

※ 정격 공급 압력(0.5MPa)인가 시의 값입니다.



③ 스펀지 재질

기 호	SS05	SS10
고무 재질	실리콘	
고무 경도(°)	5	10
스펀지 색상	그레이	오렌지

⑤ 압력 센서 사양

기 호	V4N	V4P
사 양	2화면 3색 디지털 표시 포함	
	NPN 오픈컬렉터 SW2점 + 아날로그 출력	PNP 오픈컬렉터 SW2점 + 아날로그 출력
	압력 센서 단체 형식	VUS-32-NV-01 VUS-32-PV-01

교환용 스펀지 주문 형식(예)

VRG - VP - 2817 - 40 - SS10

① 진공그리퍼 링 타입 ② 스펀지 플레이트 세트 ③ ④ ⑤

③ 패드 사이즈

기 호	1515	2817	4730
외경 사이즈(mm)	X:150, Y:150	X:280, Y:170	X:470, Y:300
내경 사이즈(mm)	x:110, y:110	x:200, y:90	x:390, y:220
스펀지 두께(mm)	25		
스트로크 (mm)	min.	8	10
	max.	23	25

⑤ 스펀지 재질

기 호	SS05	SS10
고무 재질	실리콘	
고무 경도(°)	5	10
스펀지 색상	그레이	오렌지

④ 스펀지 폭

기 호	20	40
폭(mm)	20	40
적용 사이즈 기호	1515	2817 4730

