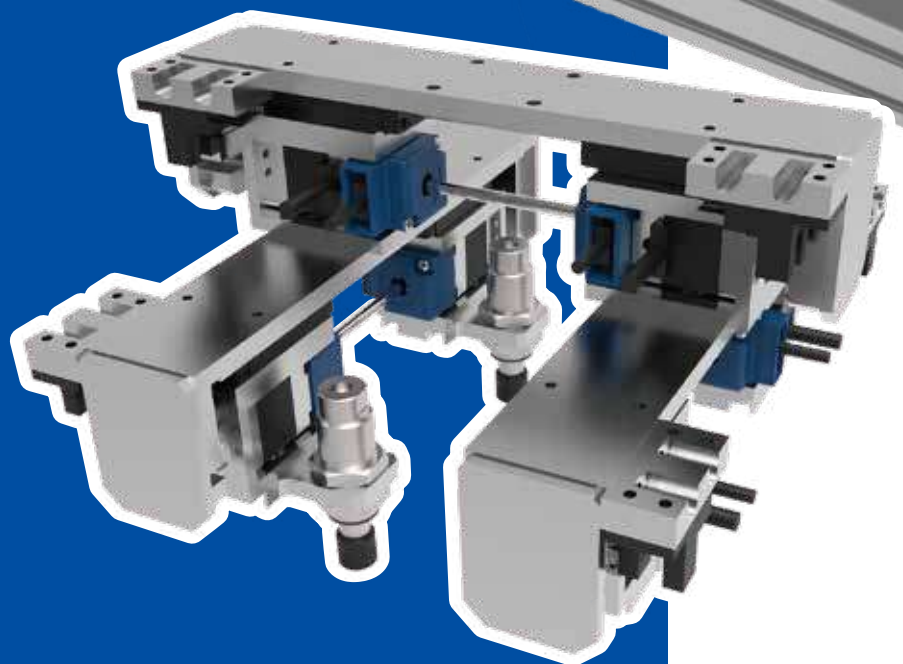


로봇 핸드 관련 기기 ver.2

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

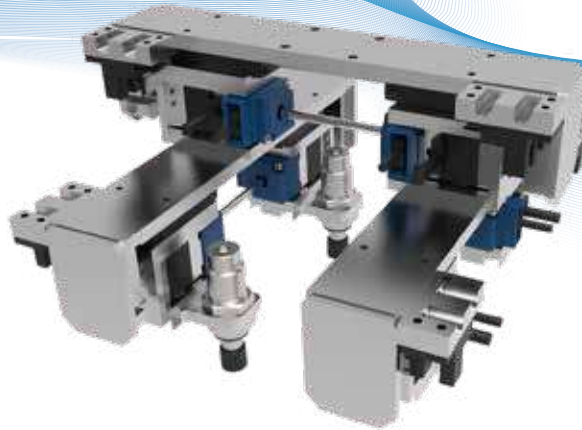
P.8



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

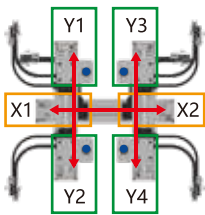
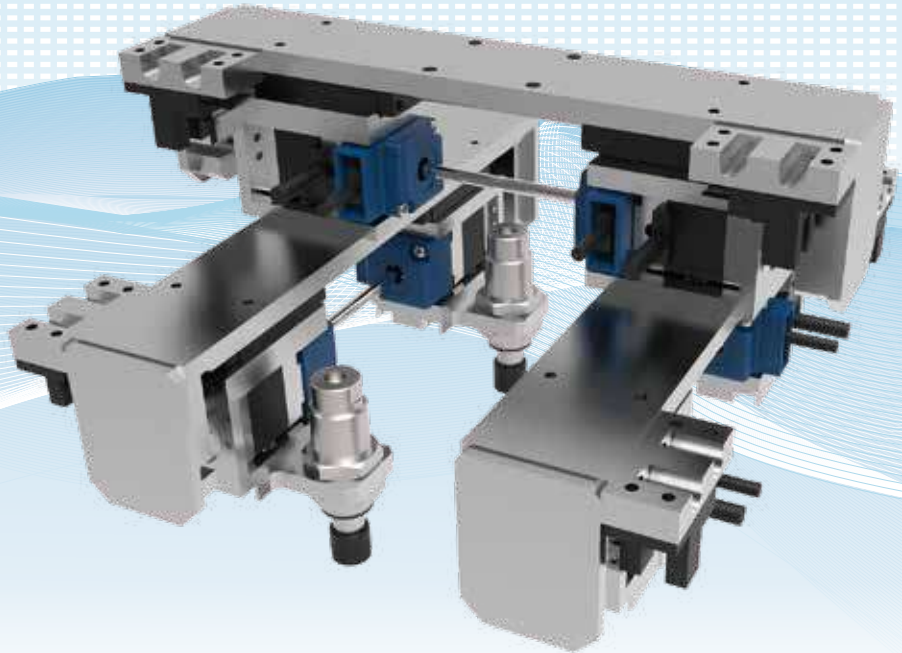
로봇 핸드 다이렉트
취부 타입

P.16



E-HML SERIES

로봇 핸드 프레임 전동 타입



※ X1 구동시, Y1, Y2가 동시에 이동하게 됩니다.
Y1, Y2가 동일 선상에서 구동하며,
예시처럼 Y1, Y2의 X축 방향이 다르게
구동 될 수 없습니다.

1축



2축



3축



사양

기 호	Size	Stroke	Screw Lead	Max Speed	Payload		Weight	Drive Type
1 AXIS	173mm x 30mm x 44.5mm	45mm	2	15mm/s	Horizontal Use	10kg	1kg	Pulse EtherCAT Ethernet CC-Link RS-485
					Wall Mount Use	3kg		
			4	30mm/s	Horizontal Use	10kg		
					Wall Mount Use	1.7kg		
			8	60mm/s	Horizontal Use	10kg		
					Wall Mount Use	1kg		
2 AXIS	173mm x 173mm x 89mm	XAXIS : 80mm YAXIS : 45mm	2	15mm/s	Horizontal Use	10kg	2kg	
					Wall Mount Use	1.5kg		
			4	30mm/s	Horizontal Use	10kg		
					Wall Mount Use	1.5kg		
			8	60mm/s	Horizontal Use	10kg		
					Wall Mount Use	1kg		
3 AXIS	173mm x 173mm x 89mm	XAXIS : 24mm YAXIS : 45mm	2	15mm/s	Horizontal Use	10kg	3kg	
					Wall Mount Use	1kg		
			4	30mm/s	Horizontal Use	10kg		
					Wall Mount Use	1kg		
			8	60mm/s	Horizontal Use	10kg		
					Wall Mount Use	-		

※ E-HML의 자세한 내용은 가까운 영업소로 문의하여 주십시오.

HML SERIES

최대 16개의 진공패드 취부 가능한 로봇 핸드

※ 메인 프레임 조정 최대폭 210mm 가능
※ 패드 홀더 판넬부 나사 사이즈 M10,
※ M12, M14를 선택한 경우의 최대 취부 수



■ 핸드 설계 불필요

로봇에 직접 취부 가능

■ 굽힘 형상으로 강도 확보

알루미늄 재질로 경량화 실현

■ 메인 프레임과 패드 프레임 길이가 다른 2종류 준비

2종류의 길이의 메인 프레임과 패드 프레임을 준비, 임의 조합 가능

■ 로봇과 핸드와의 연결

로봇 플랜지 변환 어태치먼트를
각 로봇 메이커에 맞춰 준비

※ 약 6kg 이하의 가반 질량의
로봇을 대상으로 하고 있습니다.

■ 프레임의 위치 결정에 편리한 눈금 표시

■ 패드 배치에 맞춘 특주품 대응 가능

주문 형식(예)

HML	-	L47	①	C	-	T144	-	M14	-	T120	-	P04	⑥
복수장착 핸드 알루미늄 프레임 타입													

① 배관 플랜지 높이

기 호	L47	L67
높이(mm)	47	67

③ 메인 프레임 조정 최대폭

기 호	T144	T210
최대폭(mm)	144	210

② 배관 플랜지 회전 위치 결정

기 호	내 용
C	P.C.D.31.5 M5 플랜지 로봇에 장착할 시, 회전 위치 결정이 필요한 경우
무기입	회전 위치 결정이 불필요한 경우

④패드 홀더 판넬부 나사 사이즈

기 호	M10	M12	M14	M16
사이즈	M10x1	M12x1	M14x1	M16x1

※ 나사 사이즈 선정이 맞지 않으면 패드 프레임에 패드 홀더가 취부되지 않습니다.
자세한 선정 방법은 가까운 영업소에 문의하여 주십시오.

⑤ 패드 프레임 조정 최대폭

기 호	T120	T206	T122	T204
최대폭(mm)	120	206	122	204
패드 홀더 판넬부 나사 사이즈	M10, M12, M14		M16	
진공 패드 고정용 너트 육각대변	Hex.24		Hex.26	

⑥ 취부 패드 수

기 호	P04	P06	P08	P10	P12	P14 (※2)	P16 (※2)
패드 수	4	6	8	10	12	14	16
패드 홀더 판넬부 나사 사이즈	M10, M12, M14						

기 호	P04	P06	P08	P10	P12 (※2)	P14 (※2)
패드 수	4	6	8	10	12	14
패드 홀더 판넬부 나사 사이즈	M16					

※ 1. 패드 프레임 1개에 패드 2개를 사용하는 형식입니다.

※ 2. 메인 프레임 조정 최대폭 T14를 선택한 경우에는 선택할 수 없습니다.

● 프레임 세트

배관 플랜지 x 1	진공패드 고정용 와셔 x 4~16
메인 프레임 x 1	진공패드 고정용 너트 x 4~16
패드 프레임 x 2~8	기타 (조립 부속품)

※ 본 세트품에 패드는 부속되지 않습니다. 별도로 주문하여 주십시오.

※ 본 프레임 세트에 따라 피스코 진공패드를 필요 수량만큼 별도 주문해야 프레임 시스템이 완성됩니다.

※ 진공패드는 진공패드 홀더에 부속되어 있는 판넬 너트 2개 중 1개를 사용하여 프레임 시스템에 장착합니다.

※ HML 프레임 세트에 장착하는 패드 홀더의 에어배관은 적용 튜브 외경 : 6mm를 선정하여 주십시오.

※ 튜브 외경 6mm이외의 배관을 희망하는 경우에는 별도로 주문하여 주십시오. 또한, 취부 장착 가능한

패드 형상과 사이즈에 대해서는 가까운 영업소로 문의하여 주십시오.

※ 출하 시에는 임의의 위치에 패드 프레임임을 임시 설치하여 출하합니다.

※ 취급 설명서에 따라 패드(별매)를 조립하고 부속 에어튜브와 원터치 피팅으로 에어배관을 완성하여 주십시오.

※ 패드 세트품을 희망하는 경우에는 가까운 영업소로 문의하여 주십시오.

※ 로봇 핸드용 진공발생기 VVR과 함께 사용하는 경우에는 가까운 영업소로 문의하여 주십시오.

<주문 예①>

프레임 세트

HML-L47C-T144-M14T120-P06 1set

진공패드(옵션 탑재품(프리홀더&패드 직접 취부 타입 필터))

VPC30-6BN-6J-FH-F15 6ea

<주문 예②>

프레임 세트

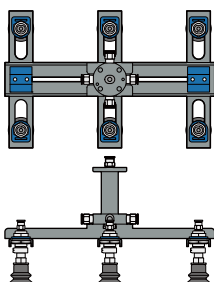
HML-L67-T210-M16T204-P04 1set

진공패드

VPHC40-9LS-6J 4ea

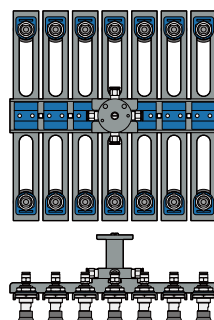
조합(예)

주문 형식 : HML-L67-T210-M14T120-P06



플랜지 높이	67mm
메인바 조정 최대폭	210mm
패드 홀더 격벽부 나사사이즈	M14 x 1
패드바 조정 최대폭	120mm
부착 패드 수	6

주문 형식 : HML-L47-T210-M16T204-P14



플랜지 높이	47mm
메인바 조정 최대폭	210mm
패드 홀더 격벽부 나사사이즈	M16 x 1
패드바 조정 최대폭	204mm
부착 패드 수	14

※ 위 그림은 진공 패드를 장착한 이미지입니다. 진공 패드 및 패드 홀더는 프레임 세트에 포함되어 있지 않으므로 별도로 구매하여 주십시오.