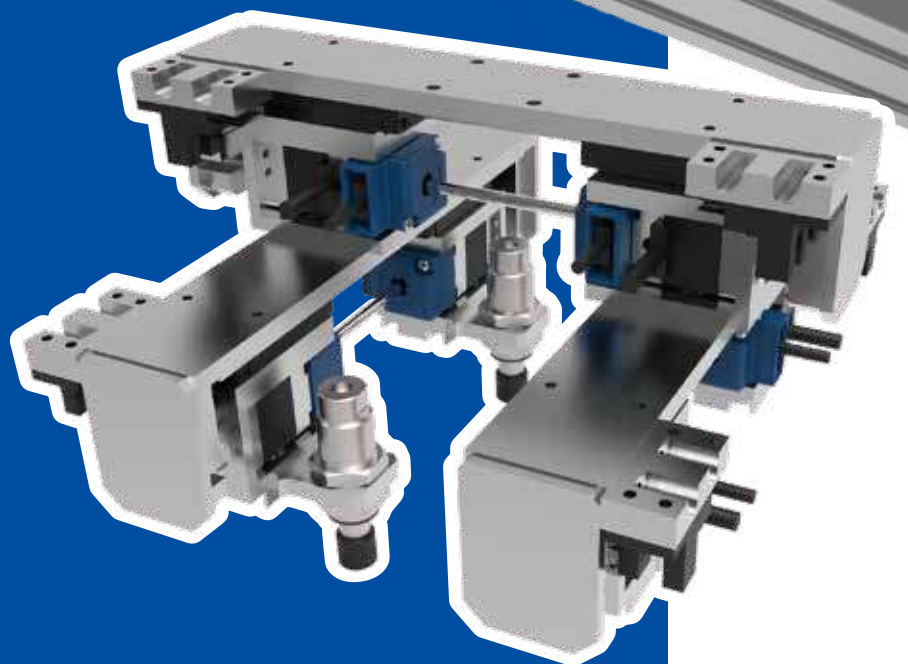


로봇 핸드 관련 기기 ver.2

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



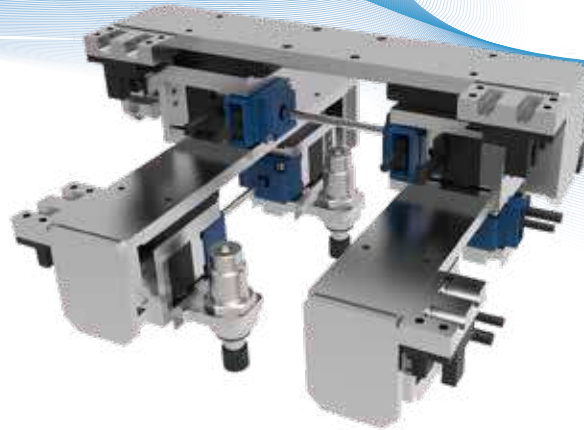
VMG SERIES 진공 그리퍼 범용 타입 P.8



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



HS SERIES

진공 패드 / 그리퍼 취부 전용



진공 패드 / 그리퍼용 플랜지

사용 용도에 맞춰 저발진 타입 적용 가능



P.C.D. 31.5 M5에 다이렉트 취부

로봇 플랜지 변환 어태치먼트를
각 로봇 메이커에 맞춰 준비

3핑거 평행 그리퍼 취부용

대형 원형 피스톤 구동에 의한
고파지력 그립 기구

안전을 위한 보호 커버 장착

직접 취부형 스프링식 패드 홀더용 플랜지 전용과
소형 평행 그리퍼 베이직 타입용 플랜지 전용 대응

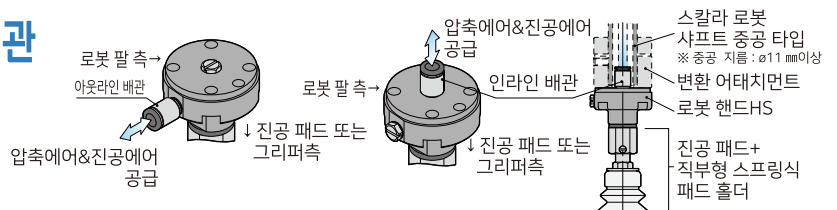


[주문형식]
스프링식 홀더용 : HSP-HC-VPF-M14
평행 그리퍼용 : HSC-HC-CHA10

플랜지의 표준화된 2방향 에어 배관

스칼라 로봇 샤프트 중공 타입에
장착할 경우 인라인 배관 가능

※ 3핑거 평행 그리퍼용 제외



주문 형식(예)

HS

①

-

VPM

②

-

M6

③

-

C

④

진공 패드
취부 타입
플랜지

① 취부 타입

기 호	P
타 입	진공 패드

② 플랜지 타입

기 호	VPM	VPF	VP-CLF
패드 홀더 형상	고정식 타입	스프링식 타입	스프링식 저발진 타입

③ 메인 프레임 조정 최대폭

기 호	M4	M6	M14	M10	M14
나사 사이즈	M4 x 0.7	M6 x 1	M14 x 1	M10 x 1	M14 x 1
플랜지 타입	고정식 타입		스프링식 타입	스프링식 저발진 타입	

※ 플랜지에 취부 가능한 패드홀더 형상/사이즈, 대응 패드 형상/사이즈에 대한 상세 내용은 가까운 영업소로 문의하여 주십시오.

④ 회전 위치 결정 필요 여부

기 호	필요 여부
C	P.C.D 31.5 M5 플랜지 로봇에 장착하는 경우에서 회전 위치 결정이 필요한 경우
무기입	회전 위치 결정이 불필요한 경우

※ 1. 플랜지 타입별 부속품

VPM, VPF : 로봇 플랜지 고정용 나사, 플랜지 취부용 에어배관 피팅 (PC6-M5M, PL6-M5M, LP-M5),
로봇 핸드 다이렉트 취부 타입 진공발생기 VYR(별매) 사용시의 씰용 O링
VP-CLF : 로봇 플랜지 고정용 나사, 플랜지 취부용 에어배관 피팅 (PC6-M5M, PL6-M5M, LP-M5),
VP-CLF : 로봇 핸드 다이렉트 취부 타입 진공발생기 VYR(별매) 사용시의 씰용 O링, 배관 피팅
부속 피팅으로 인라인/아웃라인 배관 모두 취부 가능

※ 2. 본 제품에 패드는 부속되지 않습니다. 별도로 주문하여 주십시오.

※ 3. 로봇 핸드 다이렉트 취부 타입 진공발생기 VYR과 같이 사용하는 경우에는 가까운 영업소에 문의하여 주십시오.

HS

①

-

CHM11

②

-

C

③

그리퍼
취부 타입
플랜지

① 취부 타입

기 호	C
타 입	그리퍼

② 플랜지 타입

기 호	취부 그리퍼 형상	그리퍼 선정 기준
CHB18	소형 평행 그리퍼 멀티 타입	본체 두께 : 23.6mm(CHB18)의 센터포트가 없는 사양으로 선택하여 주십시오.
CHA10	소형 평행 그리퍼 베이지 타입	본체 두께 : 14mm(CHA10, CHA10E)에서 선택하여 주십시오.
CHM11	레버 그리퍼 단동 오픈/클로즈 타입	실린더 경 : 11mm(CHM11)의 기본형 타입으로 선택하여 주십시오.
CHT34	3핑거 평행 그리퍼	CHT34-D를 선택하여 주십시오.
CHT44		CHT44-D를 선택하여 주십시오.

③ 회전 위치 결정 필요 여부

기 호	필요 여부
C	P.C.D 31.5 M5 플랜지 로봇에 장착하는 경우에서 회전 위치 결정이 필요한 경우
무기입	회전 위치 결정이 불필요한 경우

※ CHT34, CHT44는 회전 위치 결정 불가

※ 1. 플랜지 타입별 부속품

CHB18 : 로봇 플랜지 고정용 나사, 소형 평행 그리퍼 고정용 나사
CHA10 : 로봇 플랜지 고정용 나사, 소형 평행 그리퍼 고정용 나사, 소형 평행 그리퍼 씰용 O링, 플랜지 취부용 에어배관 피팅 (PC6-M5M, PL6-M5M, LP-M5)
CHM11 : 로봇 플랜지 고정용 나사, 플랜지 취부용 에어배관 피팅(PC6-M5M, PL6-M5M, LP-M5), 레버 그리퍼 고정용 멈춤 나사, 멈춤 나사 보호 스페이서, 배관 피팅
CHT□ : 로봇 플랜지 고정용 나사, 3핑거 평행 그리퍼 고정용 나사
부속 피팅으로 인라인/아웃라인 배관 모두 취부 가능

※ 2. 본 제품에 그리퍼는 부속되지 않습니다. 별도로 주문하여 주십시오.

※ 3. 소형 평행 그리퍼 멀티 타입 전용 센서(옵선)를 사용하는 경우, 상방향 리드선을 사용하여 주십시오.

3핑거 평행 그리퍼 전용 센서(옵선)를 사용하는 경우, 수직방향 리드선을 사용하여 주십시오.