

# Light-5A

作为主要用于电气、电子部件及精密部件等的装配和装卸的低负荷机器人的末端自动换手装置而开发的。

它采用了强制分离主盘与工具盘的自分离机构，而不管工件的重量轻重。

另外，本公司为您准备了机器人转接附件的可选件，便于您在轴式机器人上装配。

## 自分离机构

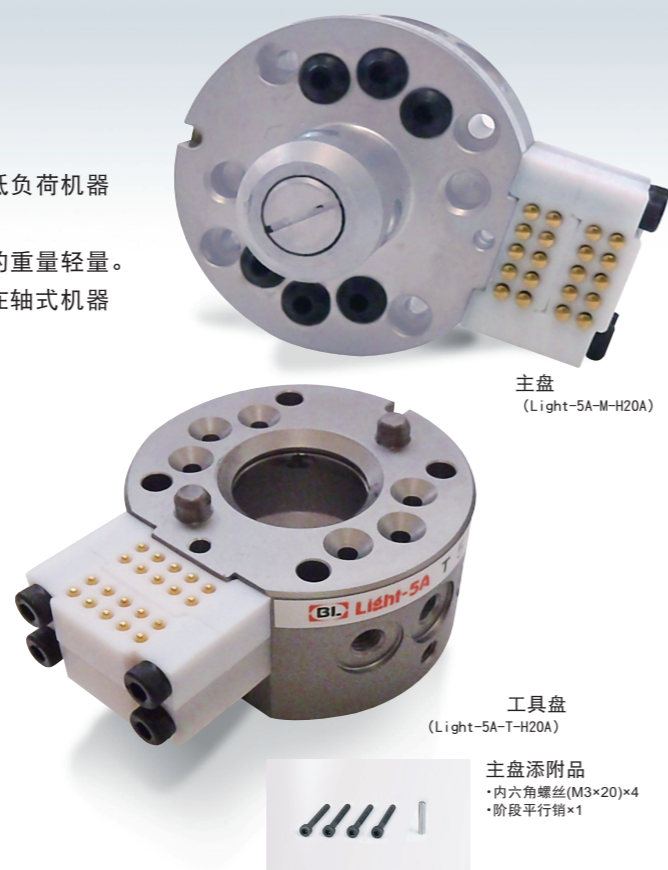
在拆卸上，主盘的活塞为“敲打落下”的强制分离工具盘方式。

## 无接触的吸合方式

装配作业时，不会使主盘与工具盘接触，通过这种吸合方式漠视偏心。

## 机械式故障保险机构

本公司独有的拆装机构中采用了机械式故障保险机构，使装配气压停止供给的情况下，主盘与工具盘也不会分离。



分合动作时，主盘与工具盘的间隙、工具盘里面与放置台的间隔请参照P61页。

## Specifications [主要规格]

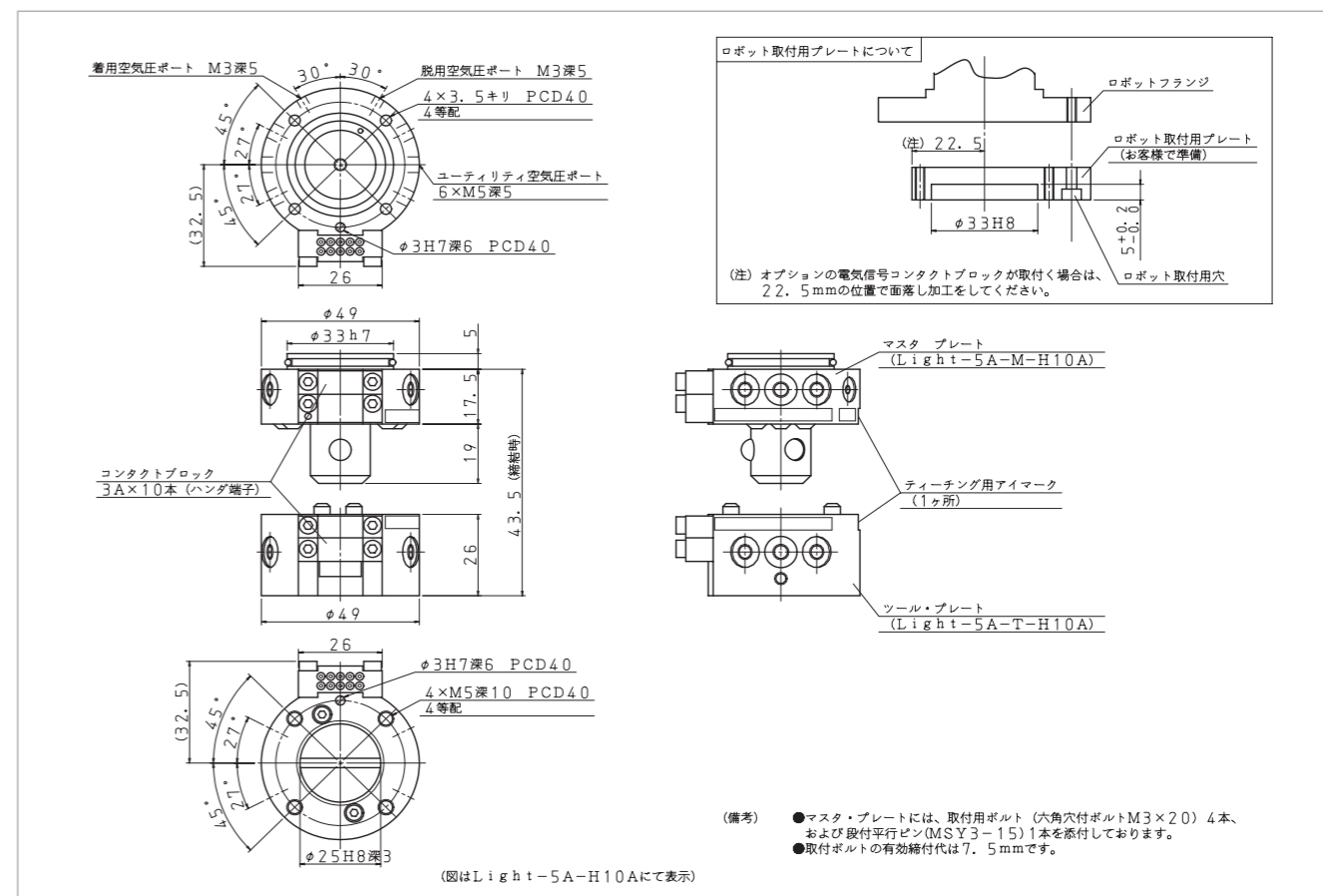
本体		任选项	
可搬运重量(额定负荷)	49N(5kg)	H10A	电气信号
位置再现精度	±0.01mm	H20A	Max.3A DC50V
动态允许扭矩	弯矩方向(Tx.Ty) 25.4N·m(260 kgf·cm) 扭转方向(Tz) 33.2N·m(340 kgf·cm)	H30A	触电探头式
		H10L	3A×10个(焊锡端子)
锁紧力(气压 0.49MPa) ※1	612.5N(62.5kgf)	H20L	3A×20个(预留1m导线)
材质	主盘 不锈钢 工具盘 铝合金(拆装机构部分为不锈钢)	机器人转接附件(轴式)	
外形尺寸(锁紧时)	φ49xH48.5mm	轴径 φ8·9·10·11·12·13 φ14·15·16·20·24·25mm	
产品重量(本体部)	主盘 260g 工具盘 100g		
分合机构部	钢球定位方式(自分离机构)		
分合动作气压	0.39~0.68MPa(4~7kgf/cm <sup>2</sup> )		
容许温度·湿度范围	0~50℃、35~90%(不结露)		
通用	气压孔 M5×6 本		

## Ordering Information [型号编号标记方法]

主盘	Light-5A	-M-	任选项	机器人转接附件
工具盘	Light-5A	-T-	任选项	任选项
		XXXA 无电气信号 H10A 电气信号10个(焊锡端子) H20A 电气信号20个(焊锡端子) H30A 电气信号30个(焊锡端子) H10L 电气信号10个(预留1m导线) H20L 电气信号20个(预留1m导线)		XXXB 无机器人转接附件 SA○○ 机器人转接附件(轴式)

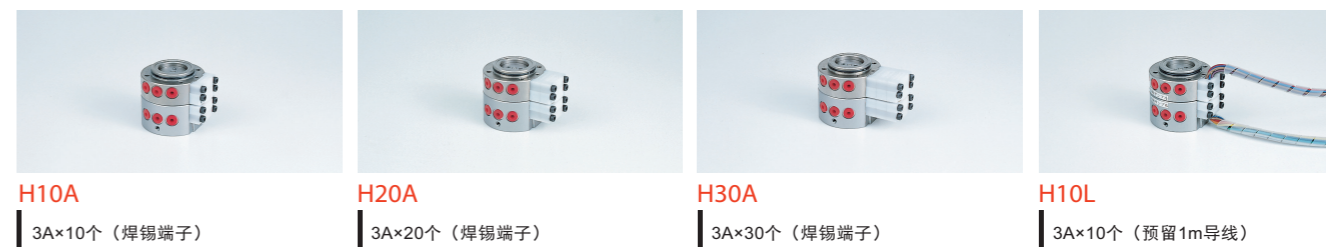
※请在○○内记上轴径。  
(φ8mm时SA08、φ16mm时SA16)

## Main Body Dimensions [本体部外形尺寸图]



## Options [任选项]

### ■电气号接触块



### ■机器人转接附件(轴式)



各种任选项的详细规格，请向本公司咨询。

(※1) 锁紧力为用于实现重新定位精度的力，在供给用于实现脱离操作的气体或发生破损前一直保持锁紧。

新世代自动工具  
交换装置

ZEUS  
GIGA

自动工具  
交换装置

1kg  
5kg  
10kg  
20kg  
40kg  
60kg  
70kg  
100kg  
150kg  
220kg  
300kg

冲压规格  
搬运规格

100kg

点焊机  
机器人用换

300kg

任选项  
一览

总线模块/  
连接器

非接触  
电气信号  
模块

落下防止  
电磁阀

任选项  
一览

制品相关