

FYT-SSA

フレックスグリッパ セット

標準 在庫品

RoHS

IP48

イマオ WEB 製品ムービー公開

Fynbo Technology EDOAT Automatec

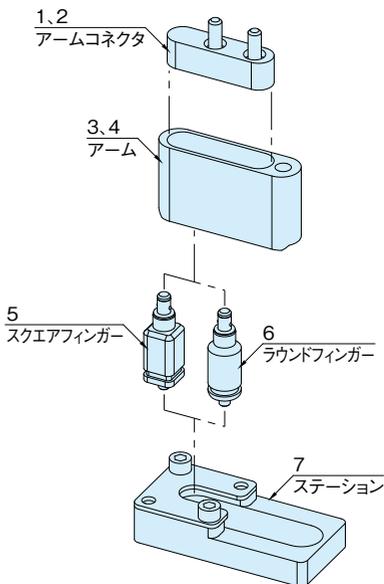
NEW



FYT-SSA-2
(2爪タイプ用)



FYT-SSA-3
(3爪タイプ用)



★One Point

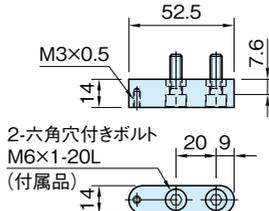
メカ式機構で爪位置をチェンジ
さまざまなワークサイズに対応

品番	グリッパ タイプ	取付ピッチ		セット内容			質量 (g)注)	価格
		アーム	アームコネクタ	番号	品名	数量		
FYT-SSA1820-2	2爪	18	20	1	アームコネクタ(20ピッチ)	2	421	255,000
				3	アーム(18ピッチ)			
				5	スクエアフィンガー			
				7	ステーション	1		
FYT-SSA1820-3	3爪	18	20	1	アームコネクタ(20ピッチ)	3	557	328,000
				3	アーム(18ピッチ)			
				6	ラウンドフィンガー			
				7	ステーション	1		
FYT-SSA2424-2	2爪	24	24	2	アームコネクタ(24ピッチ)	2	521	255,000
				4	アーム(24ピッチ)			
				5	スクエアフィンガー			
				7	ステーション	1		
FYT-SSA2424-3	3爪	24	24	2	アームコネクタ(24ピッチ)	3	707	328,000
				4	アーム(24ピッチ)			
				6	ラウンドフィンガー			
				7	ステーション	1		

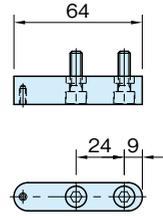
注)ステーションの質量:125g



本体
アルミ合金 アルマイト表面処理



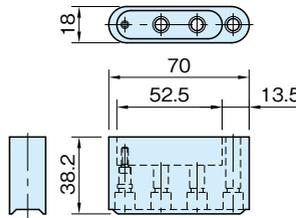
1:アームコネクタ(20ピッチ)



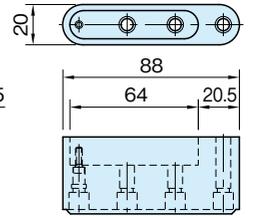
2:アームコネクタ(24ピッチ)



本体
アルミ合金 アルマイト表面処理



3:アーム(18ピッチ)



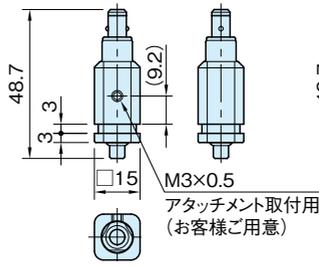
4:アーム(24ピッチ)



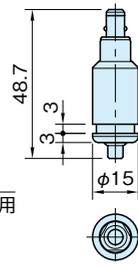
スクエアフィンガー



ラウンドフィンガー



5:スクエアフィンガー

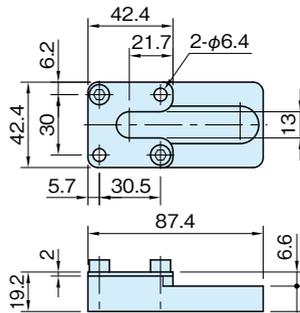


6:ラウンドフィンガー

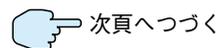
本体
SUS303



本体	カバー
ポリアセタール	SUS304

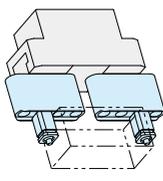


7:ステーション

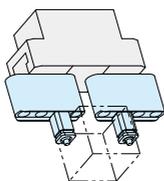


特長

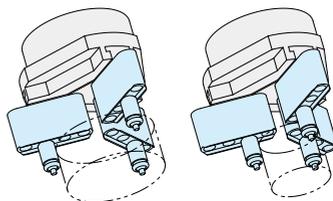
- ・対応するロボットハンドに取付けることで、ステーションを使用し簡単にフィンガーの位置を変えることができます。
- ・フィンガーの位置変更は、ロボットアームの直進運動を利用しており、エアや電力は不要です。
- ・さまざまなメーカーのロボットハンドに対応しており、多品種生産の自動化を可能にします。
- ・**FYT-SSA-2** (2爪タイプ用) と **FYT-SSA-3** (3爪タイプ用) の2タイプをご用意しております。



FYT-SSA-2
(2爪タイプ用)



FYT-SSA-3
(3爪タイプ用)



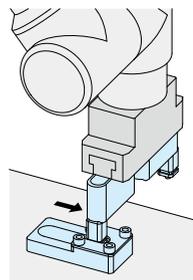
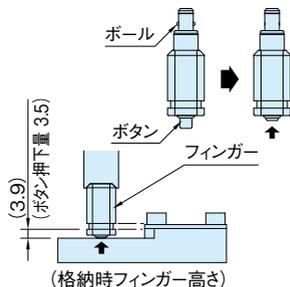
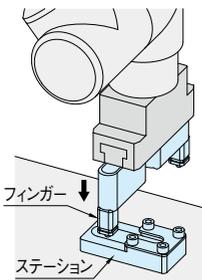
技術データ

- ・許容把持力 (1爪あたり) 1100N
- ・位置再現精度 ±0.05mm
- ・使用温度 max.50℃ min.1℃
- ・保護等級 IP48

付属品

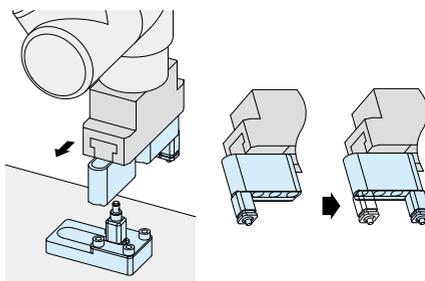
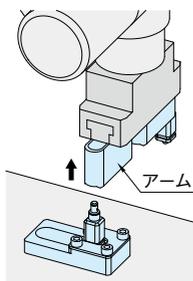
- ・**FYT-SSA-2**
六角穴付きボルト M6×1-20L…4本
すりわり付き小ねじ M3×0.5…2本
六角穴付きボルト M6×1-25L (ステーション取付用)…2本
- ・**FYT-SSA-3**
六角穴付きボルト M6×1-20L…6本
すりわり付き小ねじ M3×0.5…3本
六角穴付きボルト M6×1-25L (ステーション取付用)…2本

使用例・使用方法



1. ロボットアームをステーション格納時の高さまで下ろします。フィンガーのボタンが押され、ボールが内側へ入り込み、ロックが外れた状態になります。

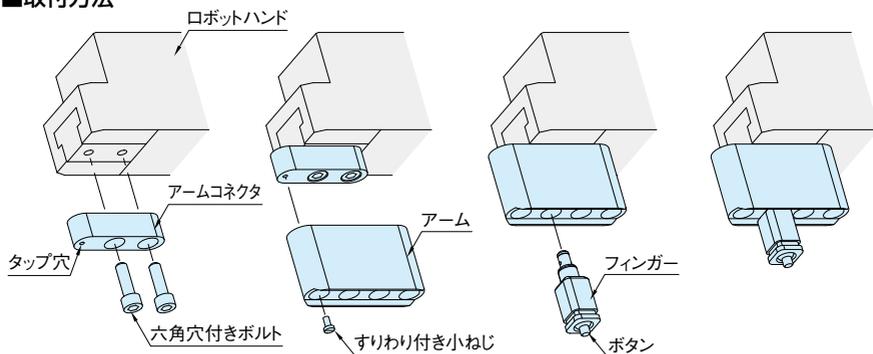
2. そのままの高さでロボットアームを横にスライドし、ステーションへフィンガーを格納します。



3. ロボットアームを上げるとフィンガーがアームから外れます。

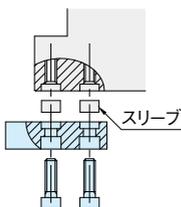
4. ロボットアームを次のフィンガー挿入位置まで移動します。1～3の逆の手順でフィンガーの位置を変更します。

■取付方法



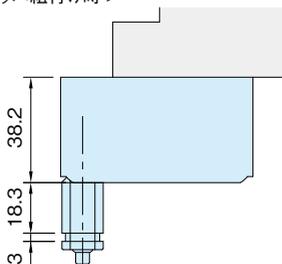
1. アームコネクタのタップ穴がロボットハンドの外側の位置にあることを確認し、アームコネクタを六角穴付きボルトでロボットハンドに取付けます。
2. アームコネクタとアームをすりわり付き小ねじで固定します。
3. フィンガーのボタンを押しながらアームにフィンガーを挿入します。
4. ボタンを放すとフィンガーがアームに固定されます。

注) ロボットハンドが位置決めスリーブに対応している場合、アームコネクタの位置決めが可能です。

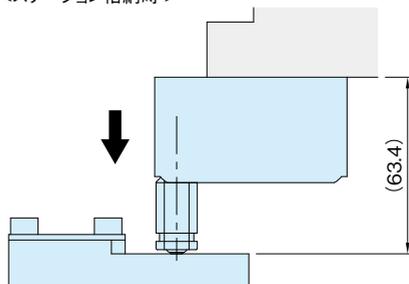


■組付寸法

<グリッパ組付け時>



<ステーション格納時>



※実際に操作する際は、実機にて寸法をご確認ください。

🔪 注意事項

ロボットハンドによっては、付属の取付用六角穴付きボルト (M6×1-20L) が使用できない場合があります。その場合はお客様にて適切な長さのボルトをご用意ください。