



协作机器人用夹爪 紧凑型

RLSH -UR Series

带调速阀、气缸开关

配管口径：φ4 快插接头



规格

项目	RLSH
缸径	mm φ20
工作方式	双作用型
使用流体	压缩空气
最高使用压力	MPa 0.7
最低使用压力	MPa 0.1
配管口径	φ4快插接头
环境温度	°C 0~50
动作行程	mm 18
重复精度	mm ±0.01
重量	kg 0.8
显示灯	蓝、绿
气缸开关	带F2H(黄色LED ON时亮灯)

注:配合工件制作小爪时请参阅第5页。

型号表示方法

RLSH - A20D1N - L1 - **F** **Y2V** - UR

A 机器人法兰 **B** 附件 UNIVERSAL ROBOTS认证

符号	内 容
A 机器人法兰	
无符号	无机器人法兰
F	带机器人法兰(注1)
B 附件	
无符号	无附件
Y2	测试用小爪(注2)
V	方向控制阀、气管(注3)

注1: 附带机器人法兰安装用螺栓。

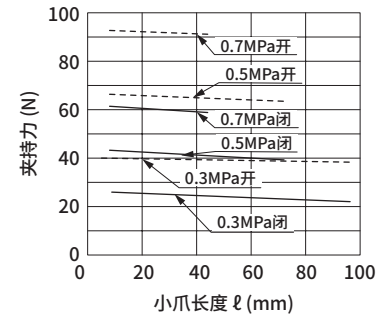
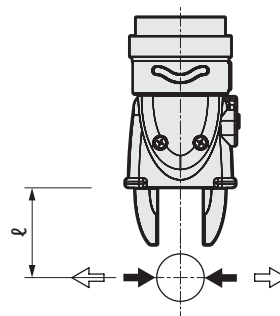
注2: 由于为树脂材质, 因此请用于固定测试中。(每根质量为25g)

注3: 方向控制阀带φ4快插接头(供气口、A/B口)、消音器(R1/R2口)、安装板。气管外径φ4长度2.5m×2根
方向控制阀详情请参阅卷末页。

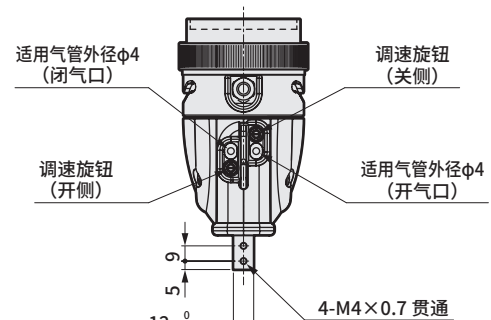
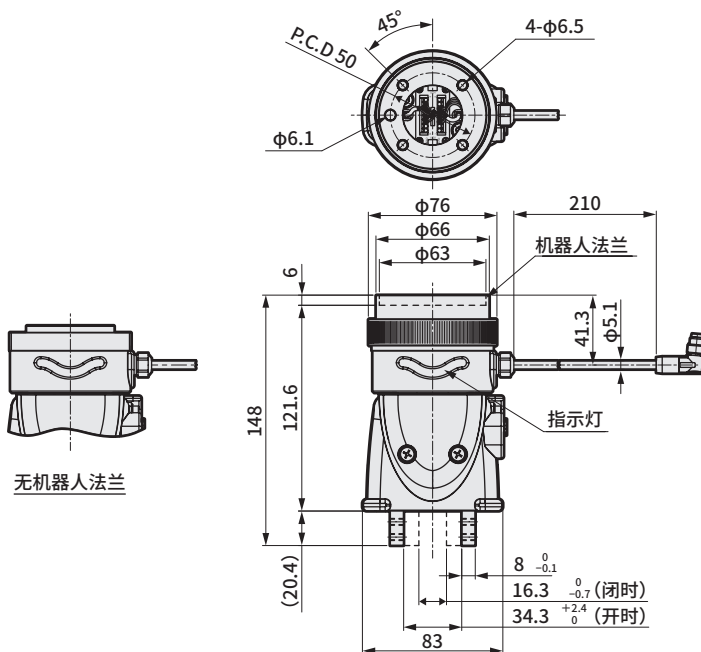
夹持力性能数据

- 夹持力表示图示箭头方向的推力(单爪)。
- 表示当供给压力为0.3、0.5、0.7MPa时, 作用于夹爪的一个爪的长度 l 的打开方向、闭合方向上的夹持力。

- 打开方向(←) ----- (虚线表示)
- 闭合方向(→) ----- (实线表示)



外形尺寸图



安装小爪时尺寸

