



协作机器人用夹爪 长行程型

RHLF -UR Series

带调速阀、气缸开关

配管口径：φ4 快插接头



规格

项目		RHLF
缸径	mm	φ16×2
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	0.2
配管口径		φ4快插接头
环境温度	°C	5~50
动作行程	mm	32
重复精度	mm	±0.03
重量	kg	1.0
显示灯		蓝、绿
气缸开关		带T2H(红色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

RHLF - 16CS - 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。

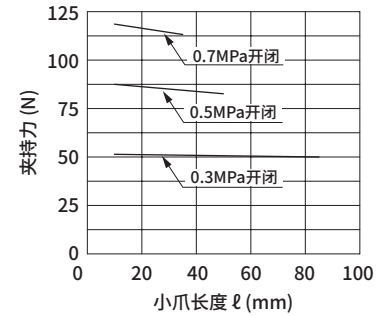
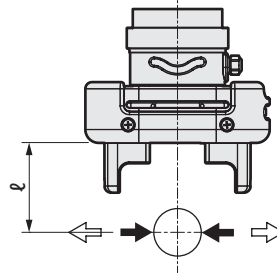
注2：由于为树脂材质，因此请用于固定测试中。(每根质量为30g)

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。

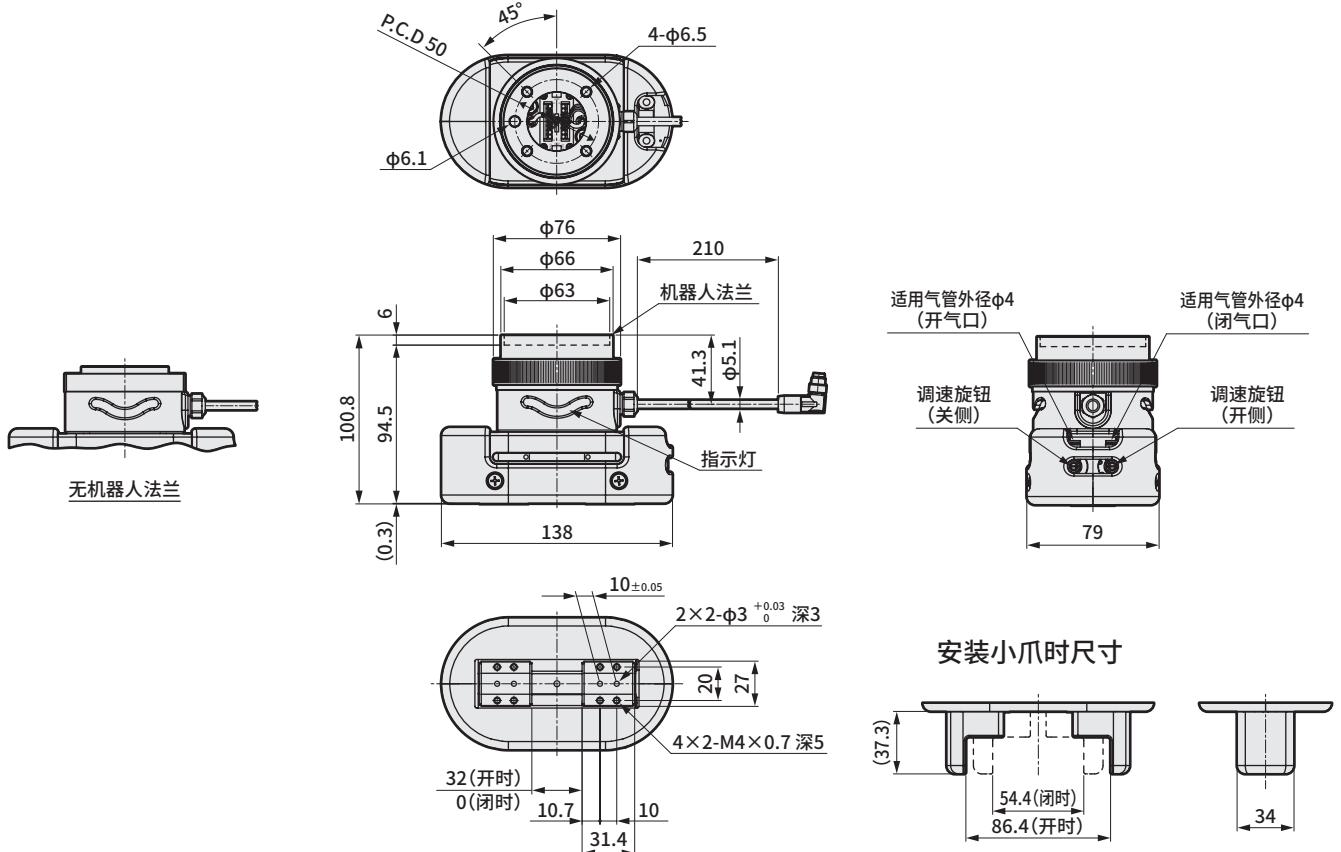
夹持力性能数据

- 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，作用于卡爪的一个爪的长度 l 的打开方向、闭合方向上的夹持力。

• 打开方向(←→)、闭合方向(→) —— (实线表示)



外形尺寸图



CKD