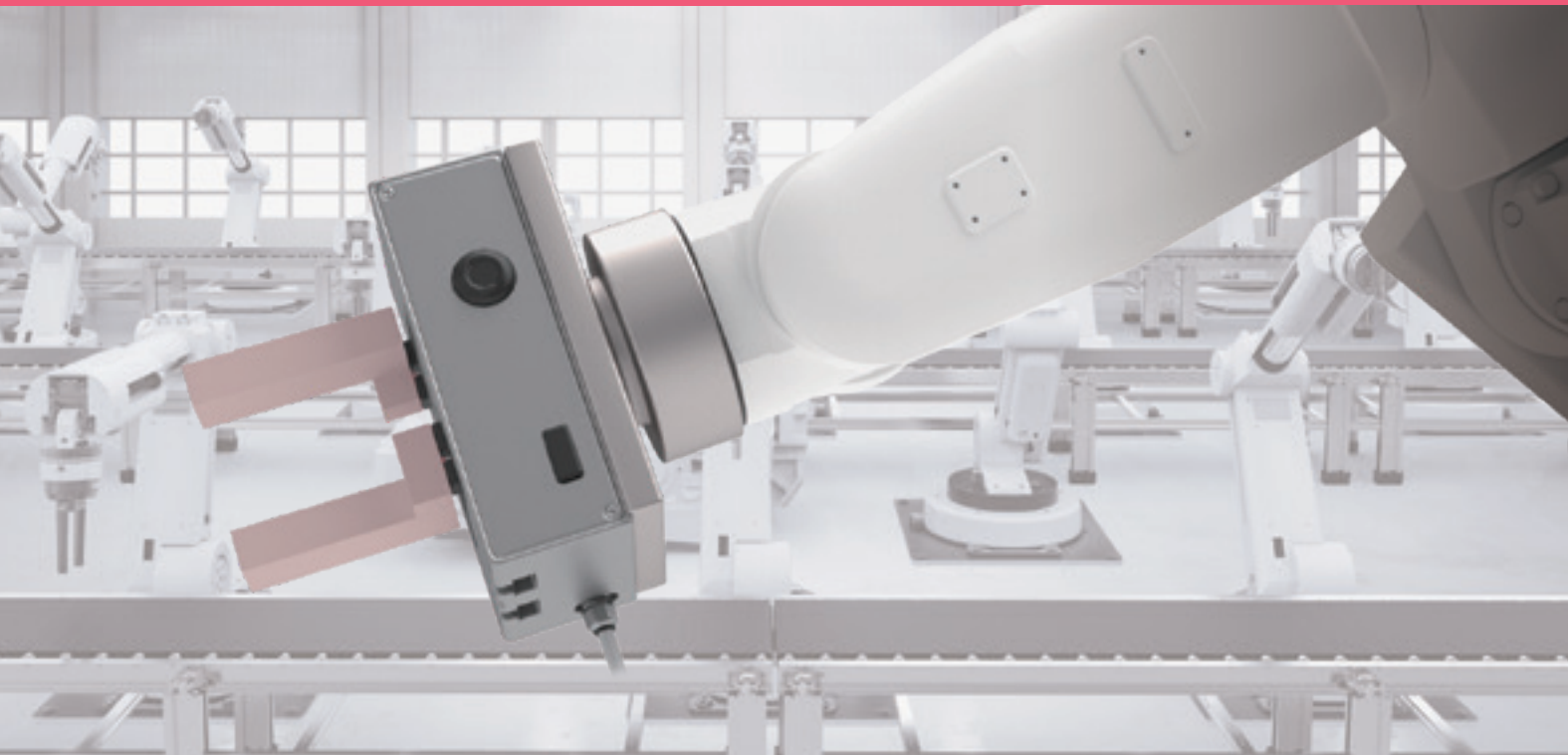


内置控制器 · 高夹持力 · 长行程的电动卡爪

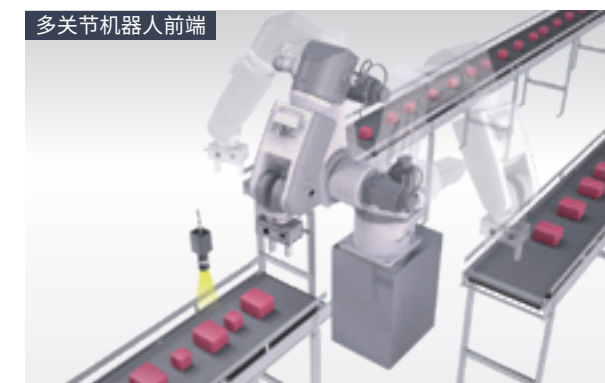
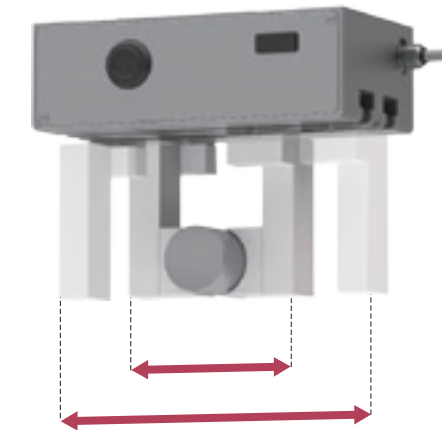
FFLD Series



高夹持力、长行程

实现夹持力500N(单爪)、160mm的长行程。
可通过一个夹爪搬运沉重的多品种工件。

		FLSH		FFLD	
最大行程	mm	6~14 (单侧3~7)	▶	100~160 (单侧80)	提高 10倍以上
最大夹持力	N	20~65 (单侧)	▶	40~500 (单侧)	提高 约8倍

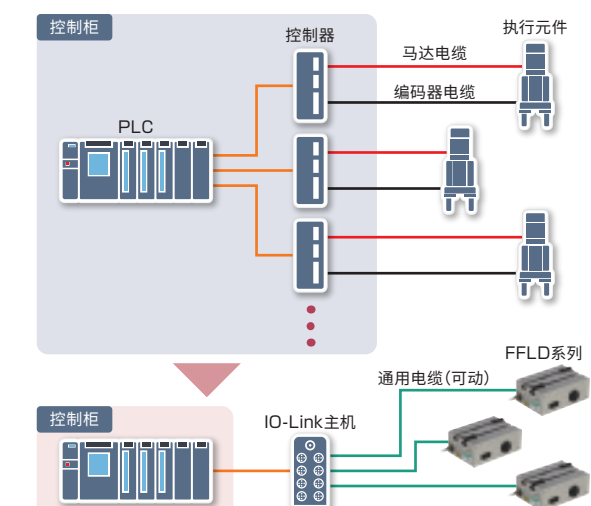


内置控制器

电动夹爪的本体中内置控制器。
实现省配线、省空间，降低断线风险。



控制器基板



※ 需另行供电。请参阅第7页的系统构成示例。

适用于机器人前端

产品种类		夹持力 (N)					最大动作速度 (mm/s)		记载页码
		40	80	120	300	500	10	30	
标准型	FFLD		●		●	●	●		1
高速型	FFLD-H	●		●	●	●		●	9

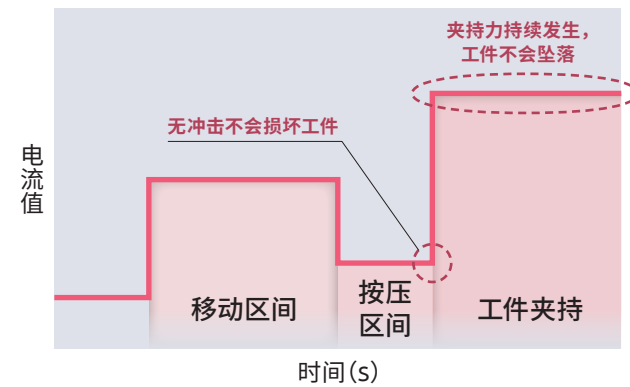
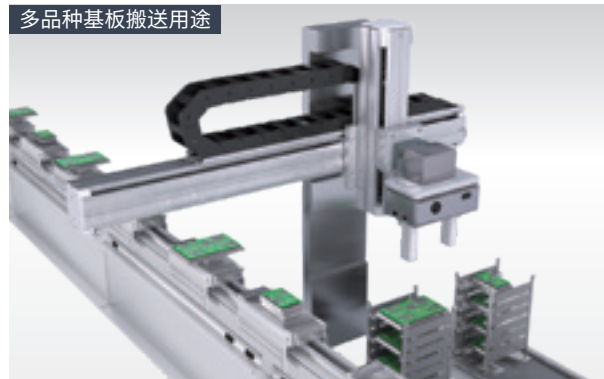




按压动作

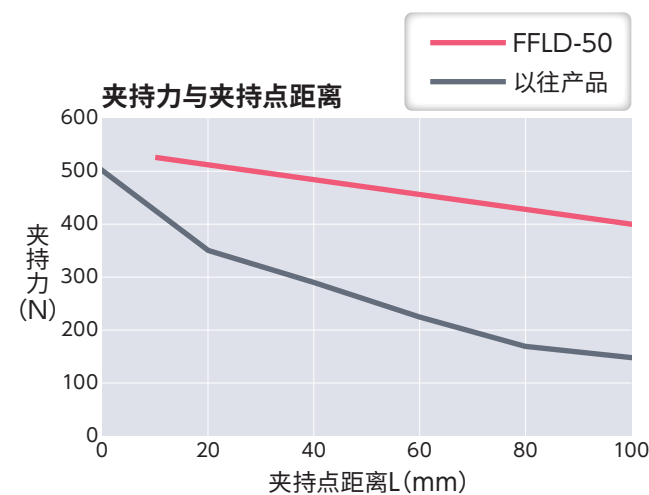
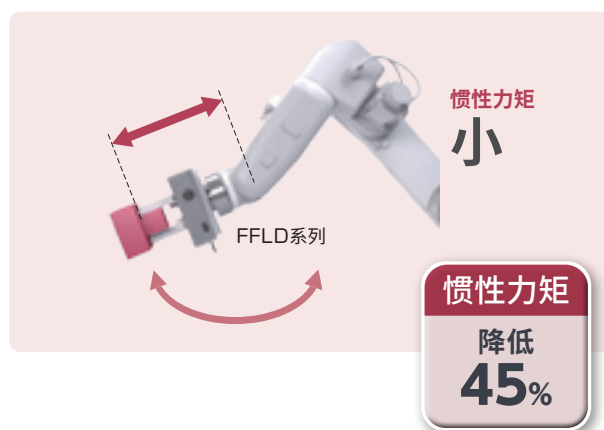
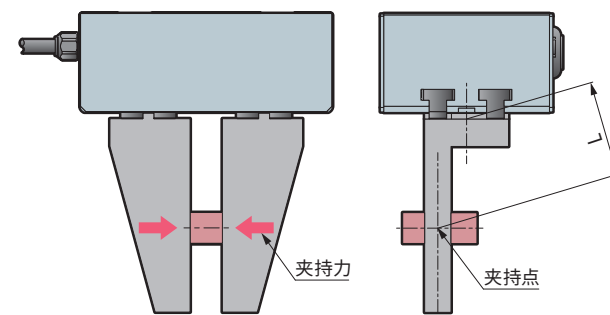
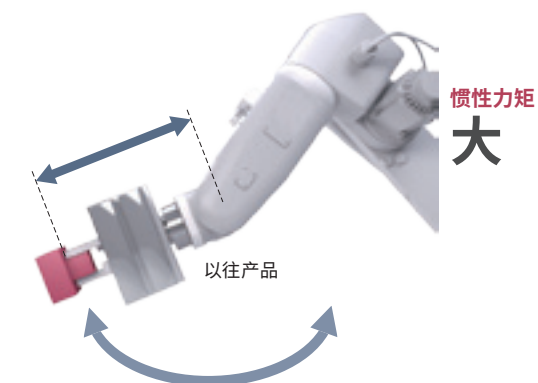
通过按压动作夹持工件。
大幅降低夹持力持续发生，工件坠落的风险。
此外，可控制马达电流值，进行柔性搬送及长时间夹持。

多品种基板搬送用途



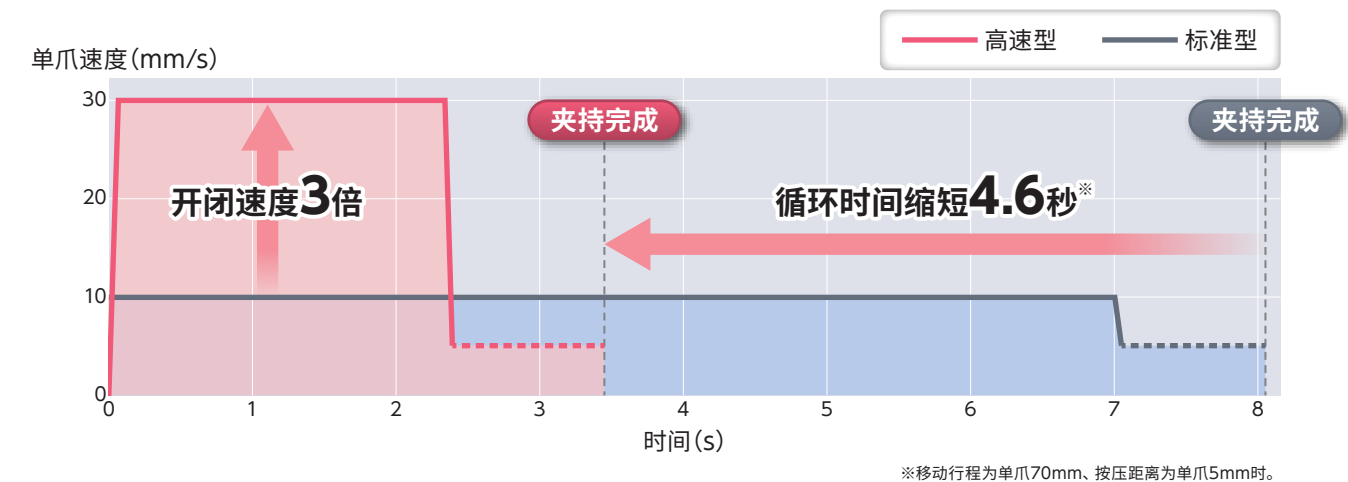
薄型、高刚性本体

薄型本体，降低惯性力矩。可实现机器人小型化。
此外，还搭载T形槽导轨，实现高刚性。
最大限度减少夹持点距离导致的夹持力降低。



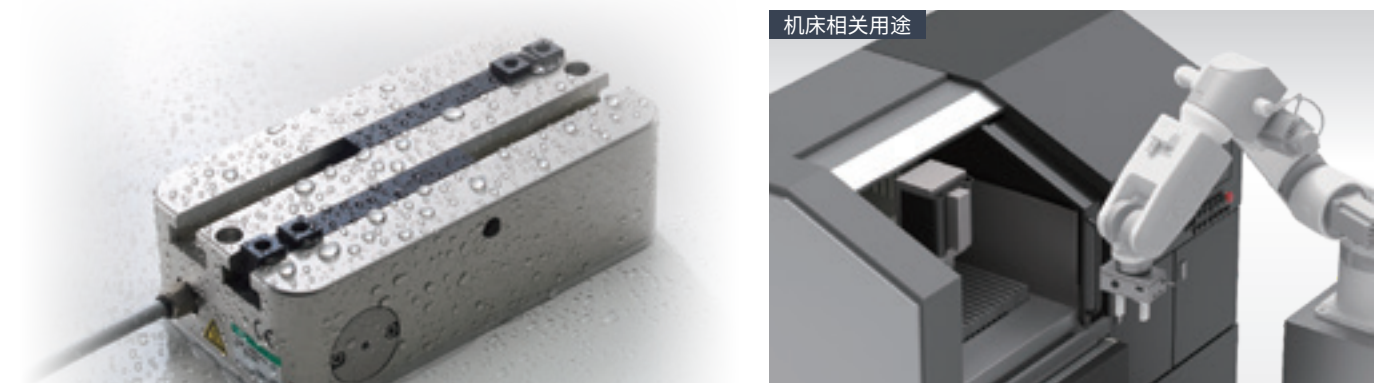
高速开闭

提高了卡爪的开闭速度。
可降低装置的循环时间。



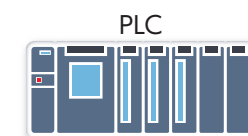
可定制

可实现IP54、黑色化本体，可变更安装孔和伸出电缆。



关联产品

可通过远程I/O RT系列连接PLC。



EtherNet/IP
EtherCAT

远程I/O
RT系列(对应IP65/67)



※详情请参阅样本编号：CC-1557C。