



协作机器人用夹爪 紧凑型

# RLSH - KW Series

带调速阀、气缸开关  
配管口径：φ4快插接头



## 规格

項目		RLSH
缸径	mm	φ20
动作方式		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
指示灯		蓝色、绿色
气缸开关		带F2H(黄色LED ON时亮灯)

注：根据工件制作小爪时请参阅第4页。

## 型号表示方法

RLSH - A20D1N - L1 - **F** **Y2V** - KW  
 A 机器人法兰      B 附件      K-AddOn 注册产品

符号	内容
<b>A 机器人法兰</b>	
无符号	无机器人法兰
F	带机器人法兰 (注1)
<b>B 附件</b>	
无符号	附件无
Y2	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。

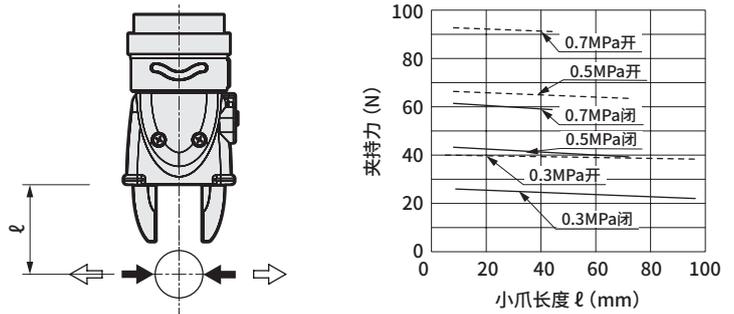
注2：接单生产品、材质铝。(每根质量为50g)

注3：方向控制阀带φ4快插接头(进气口·A/B口)、消音器(R1/R2口)、安装板。气管为外径φ4长度2.5m×2根。  
有关方向控制阀的详情，请参阅卷末相关页。

## 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，作用于夹爪的小爪长度 $l$ 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

