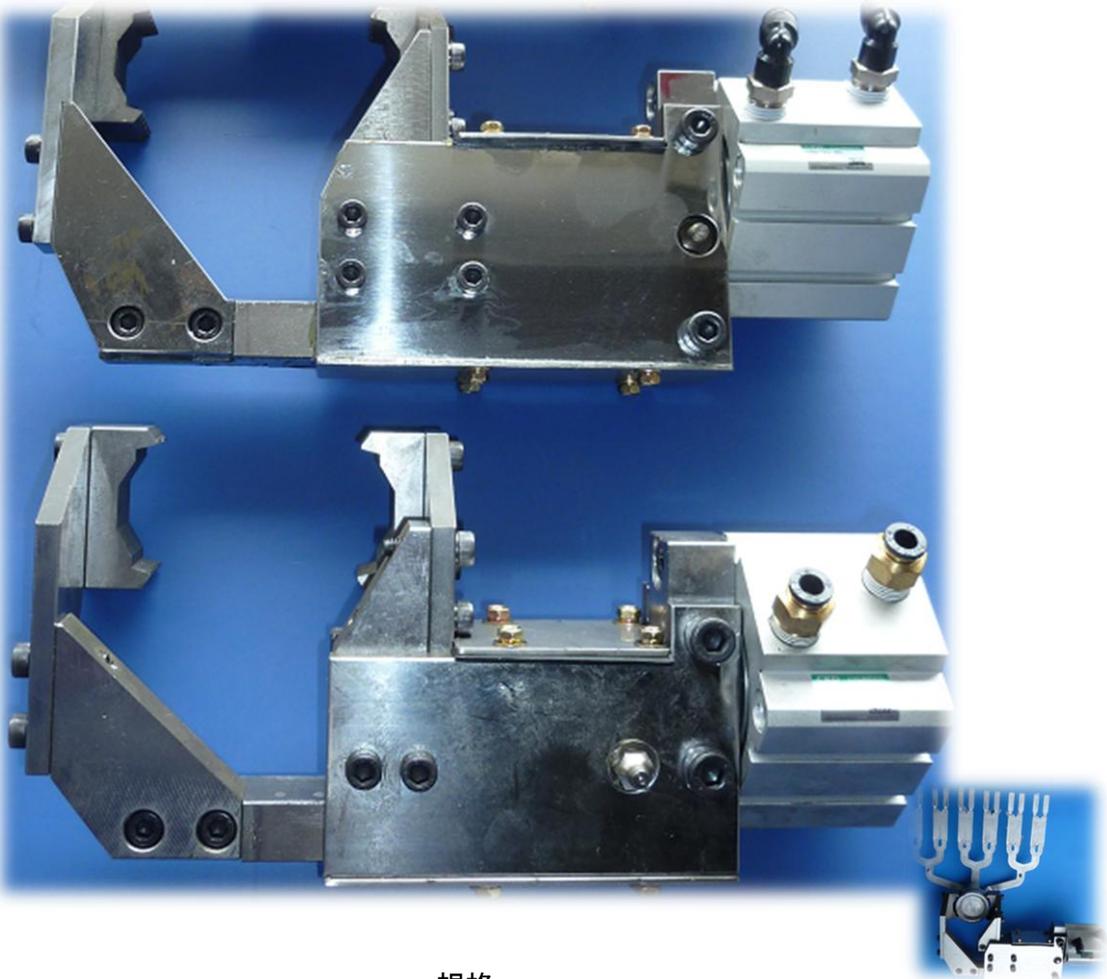




ロボット用ハンド



- * 各種ロボット、専用取出し機に装着しワークをクランプするチャックです。
- * 金型メーカー製造により高精度加工仕上げとなっております。
- * ワークの大きさはΦ 40～Φ 100。
- * 4点平行クランプ式なので繰り返し位置精度が良い。
- * 市販標準エアシリンダー採用してますので既存装置に取り付け可能。



仕様

- * エア駆動(0.4～0.6Mpa)
- * 平行4点締め付けチャック
- * シリンダー径 (Φ 50～Φ 63)
- * 摺動部は焼入れ処理(HRC50)
- * 本体カバーステンレス



規格

タイプ	適合機械	適合ワーク径	ワーク重量(kg)	質量(kg)
IN-60	90～250t	Φ 40～60	2.5	3.5
IN-70	250～350t	Φ 50～80	4.0	4.5
IN-80	350～800t	Φ 60～100	6.0	7.2

製造元

Made in Indonesia
P.T Bandung
2012.12.8 16-17-22

問い合わせ先

株式会社 やまなみ技研
TEL 055-261-1511 FAX 055-261-1512
Eメール yamanami1511@minos.ocn.ne.jp