

(参考資料；主な仕様)

FlexR-25

可搬重量(定格負荷)		245N(25kg)
位置再現精度		±0.015mm
動的許容 モーメント	曲げ方向(Tx,Ty)	113.6N・m(1,160kgf・cm)
	ねじり方向(Tz)	156.8N・m(1,600kgf・cm)
締結力(空気圧 0.49MPa 時)		2,381N(243kgf)
材質	フレーム	アルミニウム合金
	着脱機構部	ステンレス鋼
外径寸法(締結時)		φ98×H58mm
製品重量 (本体部)	マスタ・プレート	約 660g
	ツール・プレート	約 470g
着脱機構		ボールロック方式
着脱作動空気圧		0.39～0.68MPa(4～7kgf/cm ²)
許容温度・湿度範囲		0～50℃、35～90%(結露なきこと)
本体保護等級 (締結時)		IP66 / IP67
ユーティリティ	空気圧ポート	Rc1/8×8 本

- ※ 1 マスタ・プレート…ロボットの手首部分に取り付け、ツール・プレートを着脱します。着脱はボールロック方式を採用し、2本の空気圧ポート(着用・脱用)を備えています。ツール側に供給する空気圧ポートも備えています。
- ※ 2 ツール・プレート…エンドエフェクタ(ハンド・ツール)に取り付けます。ロボット側からの空気圧を伝えるポートを備えています。
- ※ 3 メカニカル・フェールセーフ機構…着用エアを入れることによりマスタ・プレートのピストンがボールを押し出し、ツール・プレートのボール受けをロックする構造とし、一旦締結されると着用エアの供給が停止しても、ツール・プレートが分離しない構造です。

小型サーボ機器対応コンタクトブロック

型式	MC06S-M/T	MC06L-M/T	JC14S-M/T	JC14L-M/T	
定格電圧(V)	AC/DC500		AC/DC250		
定格電流(A)	13(各接点)		2(各接点)		
接点数	6本+シールド1本		14本+シールド1本		
接点仕様	差込みコンタクト方式		スプリングプローブ方式		
質量(g)	マスタ側	215	150		
	ツール側	218	160		
外径(mm)	幅	60	60	60	60
	奥行き	61.5(ケーブルグランド含む)	30	63.5(ケーブルグランド含む)	35
	高さ	27	54.5(ケーブルグランド含む)	27	51.5(ケーブルグランド含む)
ケーブル出し方向	側面出し	上面出し	側面出し	上面出し	