

ユニバーサルロボット用 NSR-PG-10-20-UR 精密平行グリッパー

URの最も小型共同のロボットのための 最も小さなグリッパー

- ・複雑な小型部品のハンドリング、選別、組立に最適の高精度
- ・精密測定・計測用の内部絶対位置センサー
- ・最小サイズ,最小重量で,高速で正確な移動が可能
- ・ティーチング可能なフィンガーポジション
- ・URツールのI / Oポートにクイック接続
ロボットアームへのケーブルレス
外部コントローラ不要
- ・使いやすいURCapsプラグイン付属



小型で精密な電動把持装置 小さなスペースで機敏な自動化を実現

NSR-PG Precision Parallel Gripper は,UR3 や UR3e などの最小のコラボレーション ロボットに最適です。

小型化により、狭いスペースで複雑な部品処理や組み立て作業を自動化できます。

繊細で堅い部分を処理するため、グリッパ力とスピードのプログラム化が可能です。

グリッパに絶対的な指の位置検出を連続して行うことで,ロボットを使用して,精度測定が必要な品質保証タスクを自動化できます。

URロボット出力フランジ,ツール/Oポート,ペンダントのみを使用して,グリッパを数分でインストールできます。
セットアップ時間を最小限に抑え,フロア上ですばやく変更できます。

NSR-PG は工場出荷時のフィンガーが取り付けられた状態で出荷されます。
標準的なフランジのインターフェイスを使用して容易にカスタム指を取付けることができます。

URのCBシリーズおよび e シリーズと互換性があります。

1本のケーブルで電源と制御が可能。
追加ケーブルやコンバータは不要。
繰り返し位置10 μ mの分解能。
最大30 mm /秒の速度を選択し、
最大10ニュートンまで強制可能。



高速セットアップ、柔軟性最大

URCapsプラグインが含まれています。
迅速なインストールとセットアップを可能にします。
製造現場でも簡単に変更できます。

NSR-PG-10-20-UR

仕様

	単位	最小	通常	最大
動きと把持精度				
移動式グリップバ開口範囲	mm	0	-	20
解像度,表示	mm	-	0.01	-
精度、(線形)	mm	-	0.02	0.05
位置の再現性(同じグリップ力の場合)	mm	-	0.01	0.03
標準指調整範囲 ※1	mm	0	-	50
スピード(プログラム可能) ※2	mm/s	2	-	30
力制御				
把持力(プログラム可能、双方向) ※3	N	3	-	10
把持力分解能	N	-	-	0.5
バックドライブフォース (電源なし)	N	1	2	3
推奨ワーク質量 ※4	g	0	-	100
有効 期間	サイクル	500 K	-	-
デューティサイクル(最大グリップ力で作動)	%	-	-	100
質量(NSR-PGのみ)	g		150	
UR + 設置プレート + ハードウェアとの質量 NSR PG	g		200	
24ボルト動作時の消費電流	A	0		0.25
動作電圧	V	22	24	26
動作温度	°C	0	-	50
環境温度	°C	30	-	60
湿度,動作時,結露なきこと	%	5	-	95
IP等級	IP	40	-	-
CE,RoHS認承済				
UR ロボット互換性: UR3、UR5、UR10、e シリーズ UR3e、UR5e、UR10e				

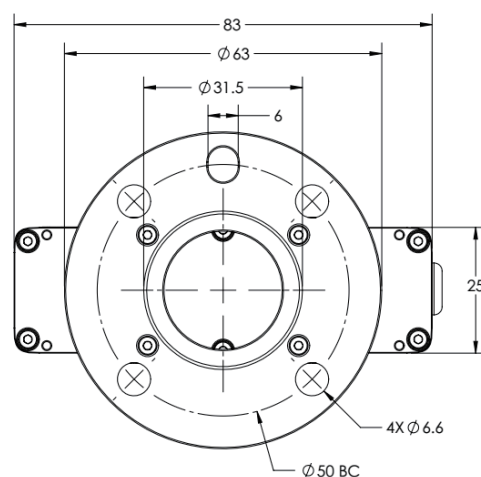
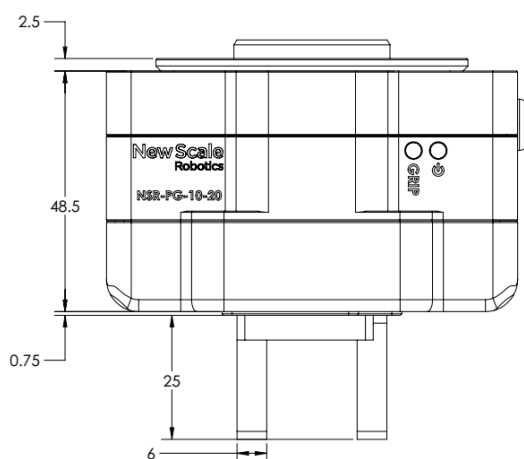
※1. 2本のネジを緩め,取り付けピンの位置を使用して,フィンガの位置を変更できます。カスタムフィンガを設置して調整範囲を広げることができます。

※2. 低力設定で最大 15 mm/秒減少

※3. 把持方向は,内方(指間の把持部)または外方(把持部)に設定できる。

※4. 最大値は,指の摩擦や力の設定によって増加します。

NSRPG-1020-UR 寸法図



newzscale1904000