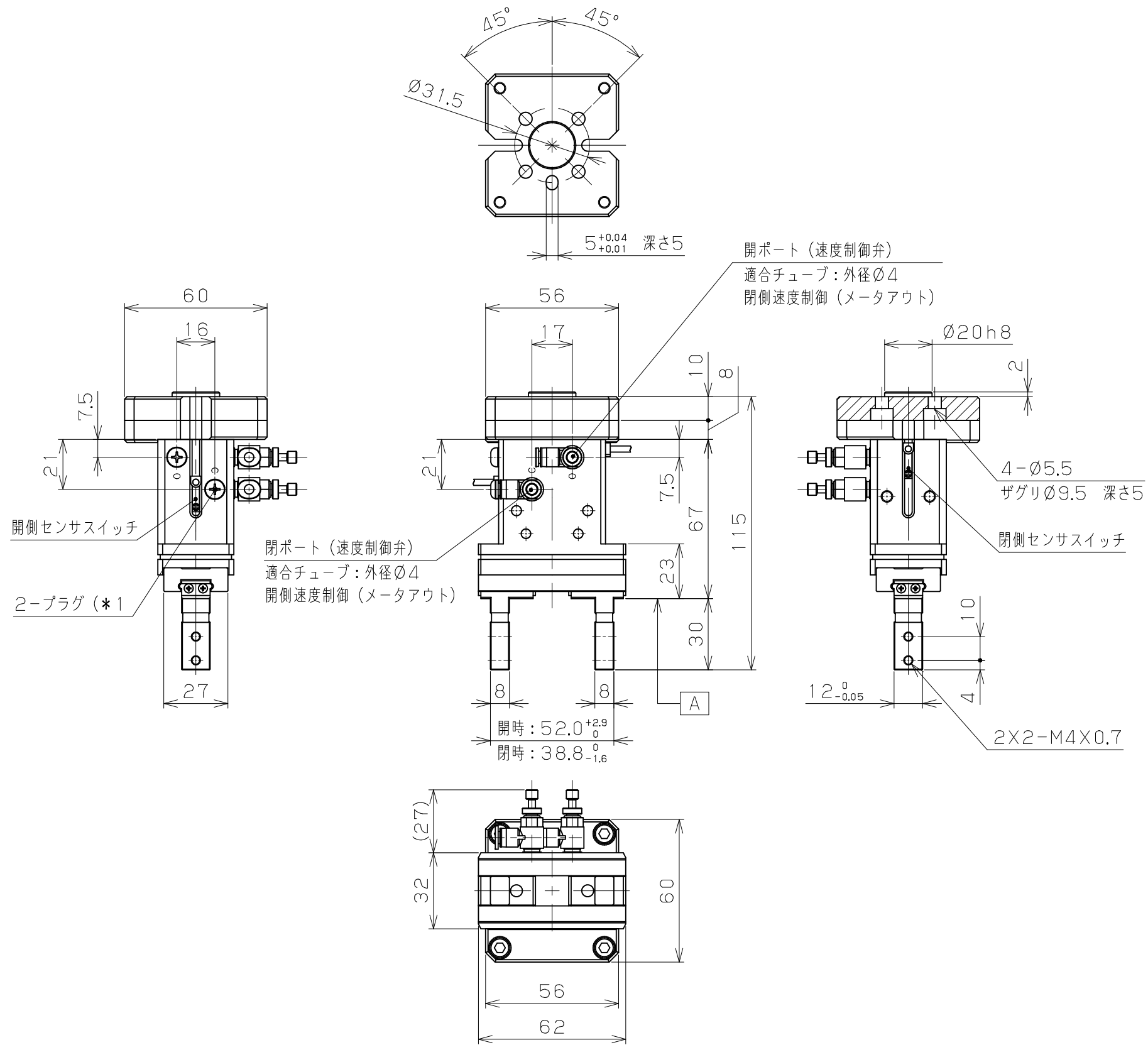


仕 様	
形 式	ARM-K-HP04FR-20C
対応ロボット	RS-003N, RS-005N/L RS-007N/L
ハンドタイプ	エア-ハンド
使用流体	空 気
使用圧力範囲	0.1~0.7 MPa
耐 圧	1.05 MPa
給 油	不 要
使用温度範囲	0~60 ℃ (凍結無き事)
配管接続口	適合チューブ：外径 \varnothing 4 (速度制御弁付)
適用スイッチ	ZEスイッチ
製品質量	0.64 kg

エア-ハンド仕様	
形 式	HP04FR-20C
シリンダ径	\varnothing 20
作動形式	複 動 形
開閉ストローク	14 mm (*2)
把持力	開力：66 N (P=0.5 閉力：49 N L=30時)
最大グリップポイント	130 mm (A面より) (外径把持0.5MPa時)
最高使用頻度	150 c. p. m
繰返把持精度	\pm 0.01
オプション	防塵カバー/常時開単動

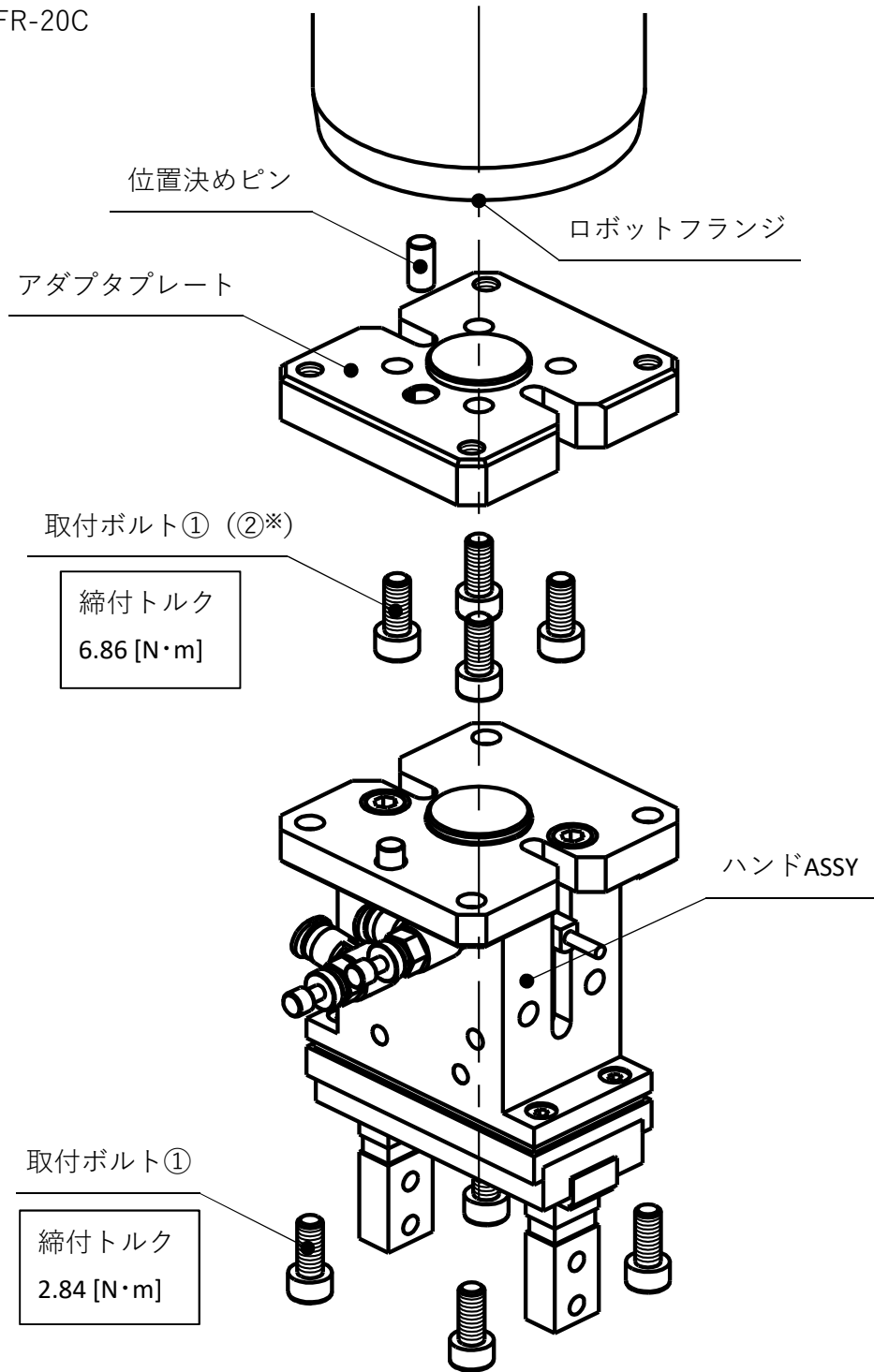
センサスイッチ仕様	
形 式	ZE235B
配線方式	2線式
リード線引出方向	L形 (横出し)
負荷電圧	DC10~28 V
負荷電流	4~20 mA (25℃時)
内部降下電圧	4.5V max
漏れ電流	1 mA max (DC24V・25℃時)
動作表示灯	ON時赤色LEDインジケータ点灯
リード線	PCCV0.15SQ×2芯×3m



- *1) エア-ポートは2面に設けて有りますので
取付け状態で選択して御使用下さい。
- *2) ストロークは3mm以上で使用してください。

【ロボットフランジへの取付】

ARM-K-HP04FR-20C



取付ボルト		備考
①	M5X12L (ニッケルメッキ)	フランジネジ深さ8用
②	M5X10L (黒色クロメート)	フランジネジ深さ7用