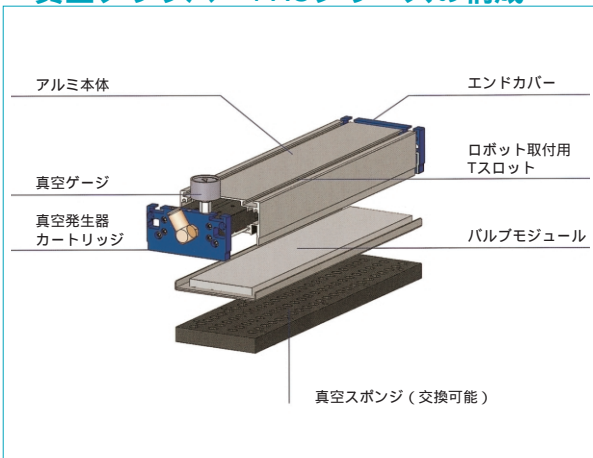


真空グripper FXCシリーズの構成



## 吸着ロボットハンド

## 真空グripper FXCシリーズ

- 多品種、異形物搬送にこれ1台でOK  
ツールコストを大幅にカット、交換時間を大幅に削減。
- 独自のバルブシステムを内蔵  
ワークが接していないバルブは自動的にエアを遮断するので、穴のあるワークや、表面に凹凸のあるワークに最適です。
- シュマルツ製マルチステージエジェクタを搭載  
高吸込量で、しっかりとワークを保持。接続は、8mmのエアホースのみで接続できます。

## アルミ本体

アルミニウム合金押出構造材を使用。自由にワークに合わせた長さの設定が可能です。

## ロボット取付用Tスロット

アルミ構造材のTスロットを利用してボルト結合のみでフレキシブルな組立が可能です。

## バルブモジュール

用途に合わせて2種類バルブモジュールから選択できます。

真空スポンジ(交換可能)

ワークにより凹凸対応、耐油仕様もあります。

真空発生器カートリッジ

使用用途により、4サイズの吸込量を選択できます。

エンドカバー

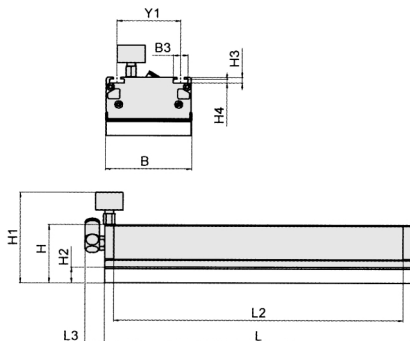
センサ等のオプションを接続することができます。

真空ゲージ

## 真空グripper FXCシリーズ仕様

型番	吸着力 N	吸着面全長 mm	吸着有効範囲 mm	スポンジ厚 mm	最大吸込量 L/min	エア消費量 L/min	重量 kg
FX-SW-120x60-N10-1.5	137	120.0	95	10	69	117	0.7
FX-SW-120x60-N20-1.5	130	120.0	95	20	69	117	0.7
FXC-SW-300-18-C20	730	300.0	265	20	706	197	2.4
FXC-SW-435.5-18-C20	1070	435.5	400	20	706	197	3.0
FXC-SW-633.5-18-C20	1600	633.5	600	20	905	292	4.0
FXC-SW-831.5-18-C20	2150	831.5	800	20	1,071	376	5.0
FXC-SW-1227.5-18-C20	3200	1,227.5	1,200	20	1,976	668	7.4
FXC-SW-1425.5-18-C20	3760	1,425.5	1,400	20	2,142	752	8.4

## 寸法図



## FXCシリーズ寸法

型番	主要寸法 (mm)					
	B	H	H <sub>i</sub>	L	L <sub>2</sub>	L <sub>3</sub>
FX-SW-120x60-N10-1.5	60	42	63	120.0		
FX-SW-120x60-N20-1.5	60	42	63	120.0		
FXC-SW-300-18-C20	122	82	128	300.0	274.0	27
FXC-SW-435.5-18-C20	122	82	128	435.5	409.5	27
FXC-SW-633.5-18-C20	122	82	128	633.5	607.5	27
FXC-SW-831.5-18-C20	122	82	128	831.5	805.5	27
FXC-SW-1227.5-18-C20	122	82	128	1227.5	1201.5	27
FXC-SW-1425.5-18-C20	122	82	128	1425.5	1399.5	27