

Flex-40B

マテハン・組立て・バリ取り等のさまざまな用途に応じ、ユーティリティは空気圧ポートとセンサ用電気信号、モータ駆動用電気信号等をオプションにより選択できます。

豊富なユーティリティ

電気信号(容量・接点数) 空気圧ポート(サイズ・数)をオプション選択。

密着させる必要がない引上げ方式

着動作時には、マスタ・プレートとツール・プレートを密着させる必要がない引上げ方式を採用。

メカニカル・フェールセーフ機構

着用空気圧の供給が停止しても、マスタ・プレートとツール・プレートが分離しないよう、当社独自の着脱機構部により、メカニカル・フェールセーフ機構を採用。



マスタ・プレート添付品
・六角穴付ボルト(M5×35)×6
・段付平行ピン×1
※シールプレート、Oリング、皿小ネジは本体に取り付けた状態で出荷します。

Specifications [主な仕様]

本体		
可搬重量(定格負荷)		392N(40kg)
位置再現精度 ※1		±0.015mm
動的許容モーメント	曲げ方向(Tx, Ty)	314N・m(32kgf・m)
	ねじり方向(Tz)	430N・m(44kgf・m)
締結力(空気圧 0.49MPa 時) ※2		4,000N(408kgf)
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
外形寸法(締結時)		φ115×H54mm
製品重量(本体部)	マスタ・プレート	約1,140g
	ツール・プレート	約610g
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°C、35~90%(結露なきこと)
ユーティリティ	空気圧ポート	Rc1/8×8本

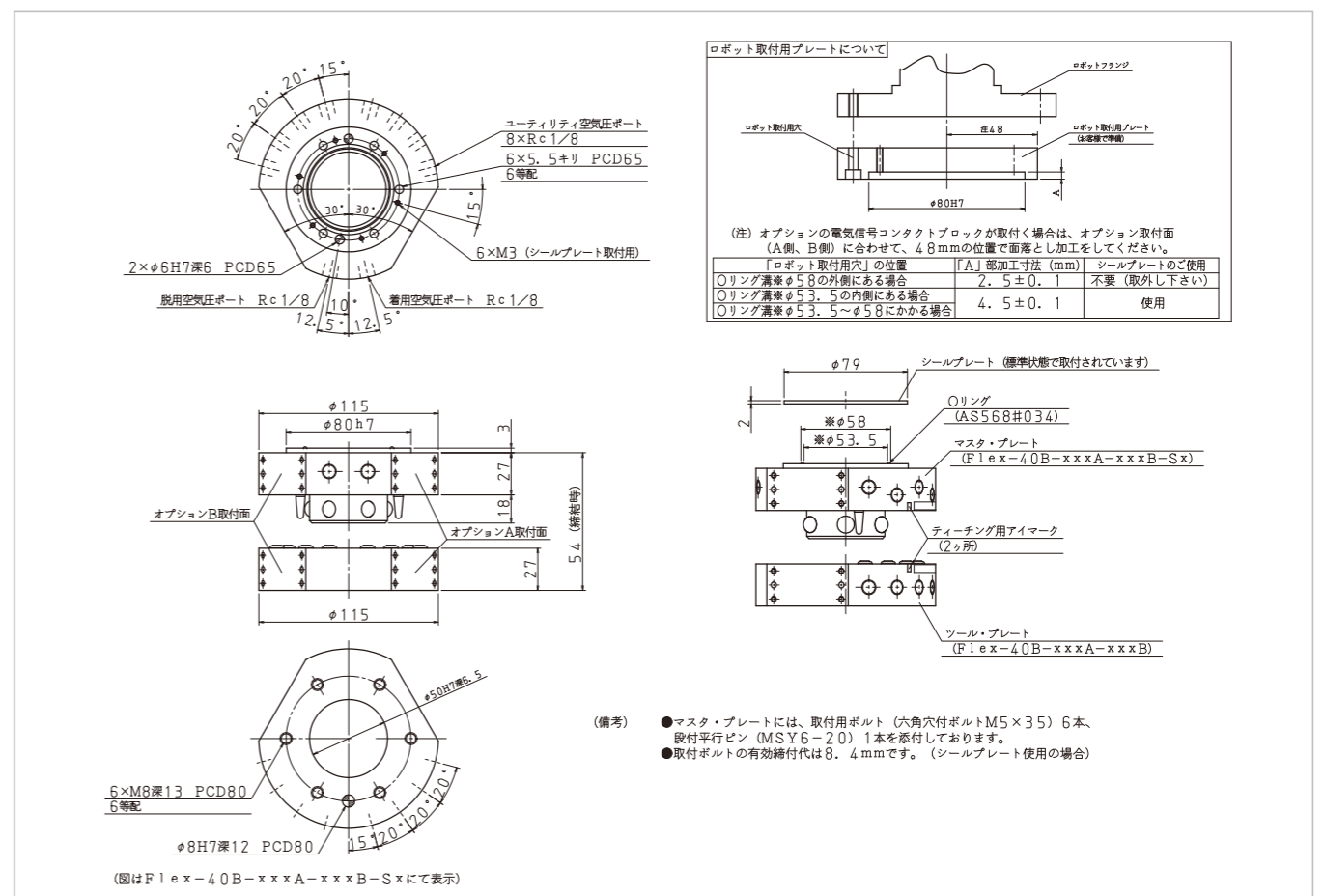
オプション			
ユーティリティ	D15A D15B	電気信号 Max.3A DC50V コンタクトブロープ方式	3A×15本(Dサブコネクタ) ※3
	J16A J16B	電気信号 Max.5A DC/AC200V コンタクトブロープ方式	5A×16本(JMコネクタ) ※3 ※4
	M10A M10B	電気信号 Max.13A DC250V/AC200V 差込みコンタクト方式	13A×10本(MSコネクタ) ※3 ※5
	A16A A16B	電気信号 Max.5A DC/AC200V コンタクトブロープ方式	アプローチセンサ + 5A×16本(JMコネクタ) ※3 ※4
	A08A A08B	電気信号 Max.13A DC250V/AC200V 差込みコンタクト方式	アプローチセンサ + 13A×8本(MSコネクタ) ※3 ※5
	B15NA B15NB B15PA B15PB	電気信号 Max.50mA DC24V 非接触方式(詳しくはP43をご覧ください。)	50mA×15本 WEBシリーズコネクタ ※3 インゾーン 1本 IP67
	B15DA B15DB	電気信号 Max.5mA DC12V 非接触方式(詳しくはP43をご覧ください。)	5mA×15本 WEBシリーズコネクタ ※3 IP67
	P18A, P18B P14A, P14B	空気圧ポート	Rc1/8×4本 Rc1/4×2本
	着脱確認センサ		近接スイッチ 2個内蔵型取付プレート採用

近接スイッチの信号は、電気信号のコンタクトブロック(J16, M10)に割付可能です。詳細は当社にお問い合わせください。

Ordering Information [型番表示方法]

マスタ・プレート	Flex-40B	-M-	A側オプション	B側オプション	着脱確認センサ
ツール・プレート	Flex-40B	-T-	A側オプション	B側オプション	SX 着脱確認センサ無し SA 着脱確認センサAタイプ(取付プレート加工無し) SB 着脱確認センサBタイプ(取付プレート加工付き)
オプション無し	XXXXA		オプション無し	オプション無し	
電気信号 3A×15本 ※3	D15A		電気信号 3A×15本 ※3	D15B	
電気信号 5A×16本 ※3 ※4	J16A		電気信号 5A×16本 ※3 ※4	J16B	
電気信号 13A×10本 ※3 ※5	M10A		電気信号 13A×10本 ※3 ※5	M10B	
非接触電気ブロック マスタ側 NPN出力 ※3	B15NA		非接触電気ブロック マスタ側 NPN出力 ※3	B15NB	
非接触電気ブロック マスタ側 PNP出力	B15PA		非接触電気ブロック マスタ側 PNP出力 ※3	B15PB	
非接触電気ブロック ツール側 ※3	B15DA		非接触電気ブロック ツール側 ※3	B15DB	
アプローチセンサ+電気信号5A×16本 ※3 ※4	A16A		アプローチセンサ+電気信号5A×16本 ※3 ※4	A16B	
アプローチセンサ+電気信号13A×8本 ※3 ※5	A08A		アプローチセンサ+電気信号13A×8本 ※3 ※5	A08B	
空気圧ポート Rc1/8×4本	P18A		空気圧ポート Rc1/8×4本	P18B	
空気圧ポート Rc1/4×2本	P14A		空気圧ポート Rc1/4×2本	P14B	

Main Body Dimensions [本体部外形寸法図]

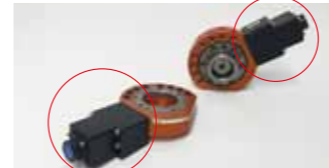


Options [オプション]

■電気信号コンタクトブロック

D15A, D15B 3A×15本(Dサブコネクタ(雌)) ※3	J16A, J16B 5A×16本(JMコネクタ) ※3 ※4 J16Aマスタ側は、JMR2116M-Dを使用 J16Aツール側は、JMR2116F-Dを使用 J16Bマスタ側は、JMR2116MX-Dを使用 J16Bツール側は、JMR2116FX-Dを使用	M10A, M10B 13A×10本(MSコネクタ) ※3 ※5 M10Aマスタ側は、D/MS3102A18-1Pを使用 M10Aツール側は、D/MS3102A18-1Sを使用 M10Bマスタ側は、D/MS3102A18-19Pを使用 M10Bツール側は、D/MS3102A18-19Sを使用	A16A, A16B アプローチセンサ 5A×16本(JMコネクタ) ※3 ※4 A16Aマスタ側は、JMR2119M-Dを使用 A16Aツール側は、JMR2116F-Dを使用 A16Bマスタ側は、JMR2119MX-Dを使用 A16Bツール側は、JMR2116FX-Dを使用	A08A, A08B アプローチセンサ 13A×8本(MSコネクタ) ※3 ※5 A08Aマスタ側は、D/MS3102A18-1Pを使用 A08Aツール側は、D/MS3102A18-1Sを使用 A08Bマスタ側は、D/MS3102A18-19Pを使用 A08Bツール側は、D/MS3102A18-19Sを使用
--	---	--	---	---

■非接触電気信号ブロック



B15NA/B, B15PA/B (マスタのみ)
B15DA/B (ツールのみ)

B15NA/B NPN出力
B15PA/B PNP出力
B15NA/B, B15PA/BはWEBR-2119MS-Dを使用
B15DA/BはWEBR-2116FS-Dを使用

■空気圧ポート



P18A, P18B
Rc1/8×4本

■着脱確認センサ



P14A, P14B
Rc1/4×2本

SA, SB
近接スイッチ2個内蔵レバスタンの位置確認により着脱確認

各種オプションの詳細は、当社にお問い合わせください。

SAタイプ……お客様にて追加加工することによりロボット取付プレートと兼ねることができます。
SBタイプ……ロボットに取付ができるよう加工したタイプです。※ご用意時ロボットフランジ形状図をご連絡ください。

(※1)位置再現精度とは、一つのマスタ・プレートに対してツール・プレート(A)を繰り返し着脱した際の位置再現精度であり、異なるツール・プレート(B)を着脱した際の(A)と(B)との位置再現精度を示すものではありません。(※2)締結力とは、位置再現性を出すための力であり、締結そのものは脱動作のためのエア供給、または破損するまで保たれます。(※3)プラグ側は含んでおりません。お客様にてご用意ください。コネクタ対応表はP52を参照してください。(※4)コネクタ単位で最大30.4Aとなります。(※5)コネクタ単位で最大57.2Aとなります。