

Flex-40B

根据材料装卸、装配和去飞边等各种各样的用途，通用可以根据选件选择气压孔用电气信号和传感器用电气信号以及电机驱动信号等。

丰富的通用功能

可任意选择电气信号（容量与接点个数）和气压孔（尺寸与个数）。

无接触的吸合方式

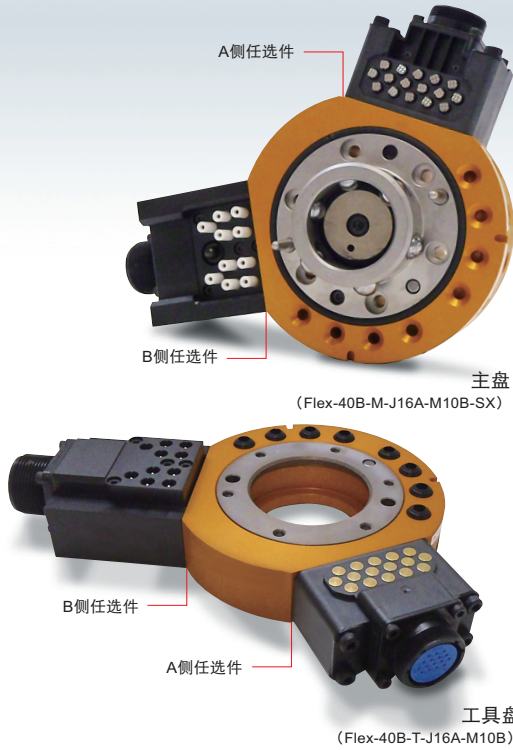
装配作业时，不会使主盘与工具盘接触，通过这种吸合方式漠视偏心。

机械式故障保险机构

本公司独有的拆装机构中采用了机械式故障保险机构，使装配气压停止供给的情况下，主盘与工具盘也不会分离。



主盘添附品
・内六角碟形螺栓（M5×35）×6
・定位用阶梯平行销×1
※密封板、O型圈、碟形螺丝出货时已安装在本体上。



Specifications [主要规格]

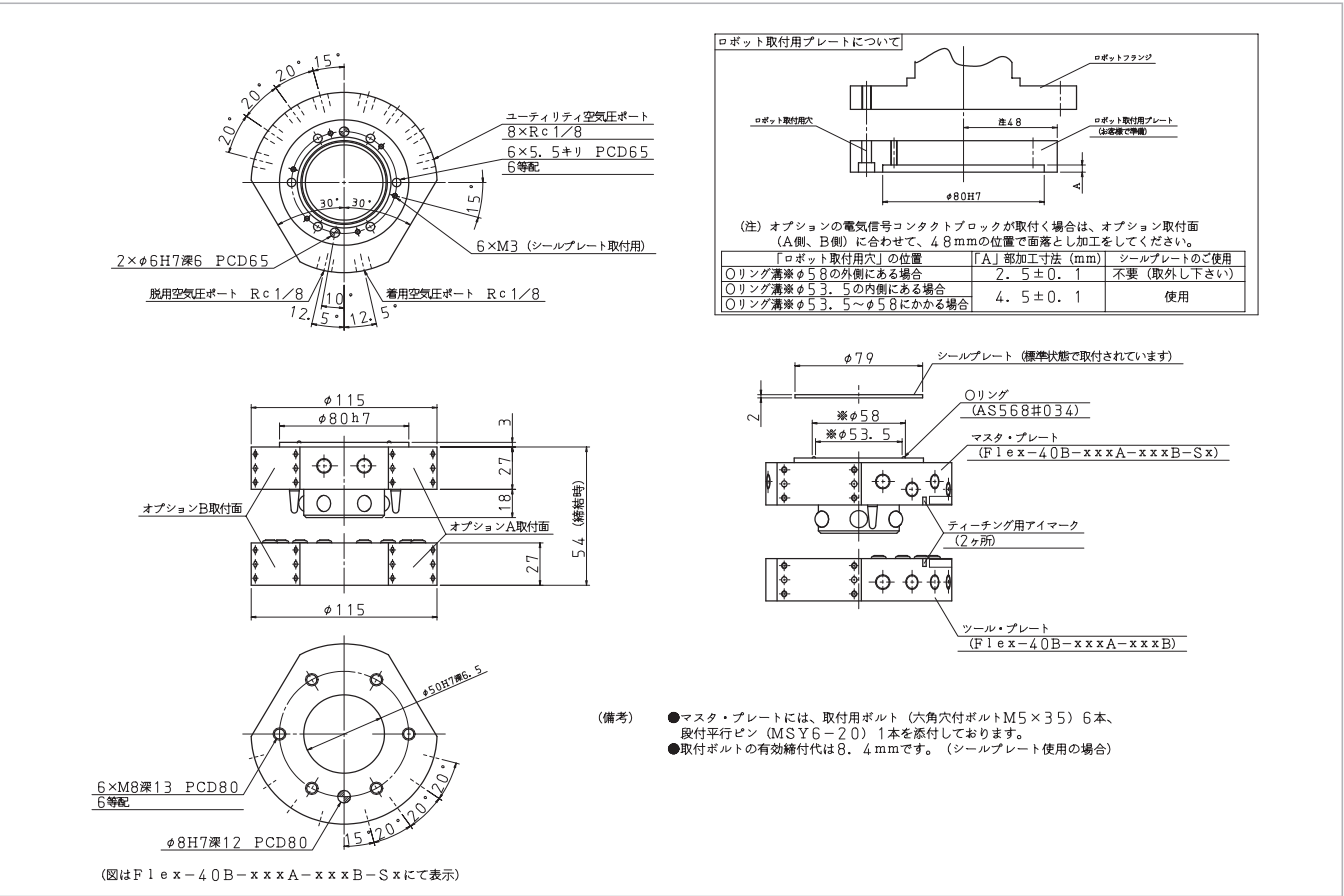
本体		
可搬运重量(额定定负荷)		392N(40kg)
位置再现精度		±0.015mm
动态允许扭矩	弯矩方向(Tx.Ty)	314N・m(32kgf・m)
	扭转方向(Tz)	430N・m(44kgf・m)
锁紧力(气压 0.49MPa) ※1		4,000N(408kgf)
材质	机架	铝合金
	分合机构部	不锈钢
外形尺寸(锁紧时)		φ115×H57mm
产品重量(本体部)	主盘	1,140g
	工具盘	610g
分合机构部		钢球定位方式
分合动作气压		0.39~0.68MPa(4~7kgf/cm ²)
容许温度・湿度范围		0~50℃、35~90%(不结露)
通用	气压孔	Rc1/8×8 个

任选项			
通 用	D15A D15B	电气信号 Max.3A DC50V 触点探头式	3A×15 个(D 辅助连接端子) ※2
	J16A J16B	电气信号 Max.5A DC/AC200V 触点探头式	5A×16 个(JM 连接端子) ※3 ※4
	M10A M10B	电气信号 Max.13A DC250V/AC200V 插入接点式	13A×10 个(MS 连接端子) ※3 ※5
	A16A A16B	电气信号 Max.5A DC/AC200V 触点探头式	近接传感器 + 5A×16 个(JM 连接端子) ※3 ※4
	A08A A08B	电气信号 Max.13A DC250V/AC200V 插入接点式	近接传感器 + 13A×8 个(MS 连接端子) ※3 ※5
	B15NA B15NB B15PA B15PB	电气信号 Max.50mA DC24V 非接触方式(详细请查阅 P43 页)	50mA×15 个 WEB 系列连接器 ※3 输入区 1 个 IP67
	B15DA B15DB	电气信号 Max.5mA DC12V 非接触方式(详细请查阅 P43 页)	5mA×15 个 WEB 系列连接器 ※3 IP67
	P18A, P18B P14A, P14B	气压孔 气压孔	Rc1/8×4 个 Rc1/4×2 个
	拆卸确认传感器 ※6		内置两个近接开关、采用装配板

Ordering Information [型号编号标记方法]

主 盘	Flex-40B	-M-	任选项A □□□□	-	任选项B □□□□	-	拆卸确认传感器 □□
工具盘	Flex-40B	-T-	任选项A □□□□	-	任选项B □□□□	-	SX 无拆卸确认传感器 SA 拆卸确认传感器A型(无装配板加工) SB 拆卸确认传感器B型(带装配板加工)
XXXX		无任选项		XXXB		无任选项	
D15A		电气信号 3A×15 个 ※2		D15B		电气信号 3A×15 个 ※2	
J16A		电气信号 5A×16 个 ※3 ※4		J16B		电气信号 5A×16 个 ※3 ※4	
M10A		电气信号 13A×10 个 ※3 ※5		M10B		电气信号 13A×10 个 ※3 ※5	
B15NA		非接触电气信号模块 主盘侧 NPN 输出		B15NB		非接触电气信号模块 主盘侧 NPN 输出	
B15PA		非接触电气信号模块 主盘侧 PNP 输出		B15PB		非接触电气信号模块 主盘侧 PNP 输出	
B15DA		非接触电气信号模块 工具盘侧		B15DB		非接触电气信号模块 工具盘侧	
A16A		近接传感器+电气信号5A×16个 ※3 ※4		A16B		近接传感器+电气信号5A×16个 ※3 ※4	
A08A		近接传感器+电气信号13A×8个 ※3 ※5		A08B		近接传感器+电气信号13A×8个 ※3 ※5	
P18A		气压孔 Rc1/8×4 个		P18B		气压孔 Rc1/8×4 个	
P14A		气压孔 Rc1/4×2 个		P14B		气压孔 Rc1/4×2 个	

Main Body Dimensions [本体部外形寸法图]

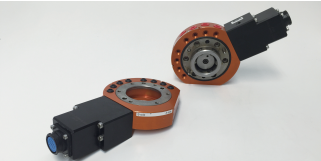


Options [任选项]

■电信号接触块

D15A,D15B 3A×15 个 D 辅助15接点 (母塞孔) ※2	J16A,J16B 5A×16 个 (JM 连接端子) ※3 ※4 J16A 主侧使用 JMR2116M-D J16A 工具侧使用 JMR2116F-D J16B 主侧使用 JMR2116MX-D J16B 工具侧使用 JMR2116 FX-D	M10A,M10B 13A×10 个 (MS 连接端子) ※3 ※5 M10A 主侧使用 D/MS3102A18-1P M10A 工具侧使用 D/MS3102A18-1S M10B 主侧使用 D/MS3102A18-19P M10B 工具侧使用 D/MS3102A18-19S	A16A,A16B 近接传感器 5A×16 个 (JM 连接端子) ※3 ※4 A16A 主侧使用 JMR2119M-D A16A 工具侧使用 JMR2119F-D A16B 主侧使用 JMR2119MX-D A16B 工具侧使用 JMR2119 FX-D	A08A,A08B 近接传感器 13A×8 个 (MS 连接端子) ※3 ※5 A08A 主侧使用 D/MS3102A18-1P A08A 工具侧使用 D/MS3102A18-1S A08B 主侧使用 D/MS3102A18-19P A08B 工具侧使用 D/MS3102A18-19S
--	--	--	---	--

■非电气信号模块

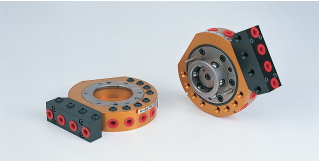


B15NA/B, B15PA/B (仅主盘)
B15DA/B (仅工具盘)

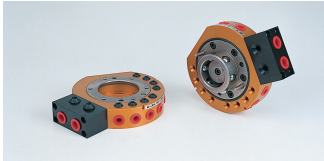
B15NA/B NPN 输出
B15PA/B PNP 输出
B15NA/B、B15PA/B 使用 WEBR-2119MS-D
B15DA/B 使用 WEBR-2116FS-D

各种任选项的详细规格，请向本公司咨询。

■气压孔

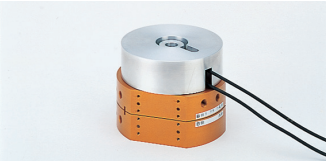


P18A,P18B
Rc1/8×4 个



P14A,P14B
Rc1/4×2 个

■拆卸确认传感器



SA,SB
内置两个近接开关，通过确认活塞位置来确认装卸。

SA 型 . . . 在用户处进一步加工后可兼作机器人装配用金属板。
SB 型 . . . 该型号传感器已作加工，可以直接装配在机器人上。订购该型号产品时，请提供机器人法兰形状图。

(※1) 锁紧力为用于实现重新定位精度的力，在供给用于实现脱屑操作的气体发生破损前一直保持锁紧。(※2) 不包含插头侧。请准备 17JE-23150-02 (D8A) -CG 或者同等品。(D 辅助15接点公螺丝 M2.6) (※3) 不包含插头侧。请客户自行准备。连接器对照表参照 P51。(※4) 接器最大电流 30.4A。(※5) 连接器最大电流 57.2A。(※6) 装卸确认传感器的接近开关的信号使用了电气信号模块的接点 (J16A, M10A, A16Z, A08Z)。详情请向本公司询问。

新世代自动工具
交换装置

ZEUS
GIGA

自动工具
交换装置

1kg
5kg
10kg
20kg
40kg
60kg
70kg
100kg
150kg
220kg
300kg

冲压
规格

100kg

点焊
机器人
用换

300kg

任选项

总线模块/
连接器

非接触
电气信号
模块

落下防止
电磁阀

任选项
一览

制品相关