

Light-5A

The BL QUICK-CHANGE Model Light-5A는 전기·전자부품 및 정밀부품 등의 조립, 핸들링을 중심으로 한 저부하용 로봇의 END-Effector 자동교환장치로서 개발되었습니다. 핸드·워크의 중량이 경량임에도 마스터플레이트(Master Plate)와 툴 플레이트(Tool Plate)의 분리를 강제적으로 하는 Self-Separating 구조를 채택 하였습니다. 또한 샤프트 타입을 로봇에 부착하는 것은 옵션으로써 로봇 어댑터를 갖추고 있습니다.

Self-Separating 구조

탈 동작시에 있어서 마스터플레이트(Master Plate)의 피스톤이 툴 플레이트(Tool Plate)를 강제적으로 분리하는 방식을 채택.

접촉하지 않고 끌어 올리는 방식(Lock without touching)

작 동작시에 있어서 마스터플레이트(Master Plate)와 툴 플레이트(Tool Plate)를 접촉하지 않고 끌어 올리는 방식으로 위치 오차를 흡수

탁월한 기계적 결합 안전장치(분리낙하방지) 메커니즘(fail-safe locking mechanism)

BL사의 특별한 착/탈 메커니즘은 에어 압력 공급이 중단되어도 마스터플레이트(Master Plate)와 툴플레이트가 분리되지 않는 기계적 안전장치(낙하방지기능)을 가지고 있습니다.

(주의): 터칭을 위한 마스터 플레이트(Master Plate)와 툴 플레이트(Tool Plate)의 사이 최소 허용오차와 툴 플레이트와 툴 거치대의 사이 간격은 56쪽 참조하십시오.

주요 사양 (Specifications)

본체 (Main Body)

가한중량(정격하중)		49N (5kg)
위치 재현 정도		±0.01mm
동작허용 모멘트	Bending direction(Tx,Ty)	25.4N·m (260 kgf·cm)
	Twisting direction(Tz)	33.2N·m (340 kgf·cm)
체결력 (공기압 0.49MPa시) ※1		612.5N (62.5kgf)
재질	Master plate	스테인레스강
	Tool plate	알루미늄 합금 (착탈 기구부 스테인레스 동일)
외형 치수(체결시)		φ49xH48.5mm
제품중량 (본체부)	Master plate	260g
	Tool plate	100g
탈착 메커니즘		Ball-locking mechanism (Self-separationg function)
착탈 작동압력		0.39~0.68MPa (4~7kgf/cm²)
허용온도·습도범위		0~50℃、35~90% (결로없음)
유틸리티	공기압포트	M5×6

옵션 (Option)

Utilities	H10A	전기 신호 Max3A DC50V Probe contact 방식	3A×10 (납땜단자)	
	H20A		3A×20 (납땜단자)	
	H30A		3A×30 (납땜단자)	
	H10L		3A×10 (리드선 1m)	
	H20L		3A×20 (리드선 1m)	
로봇 어댑터(샤프트 타입)			샤프트 직경8,9,10,11 12,13,14,15,16,20,24 and 25mm	

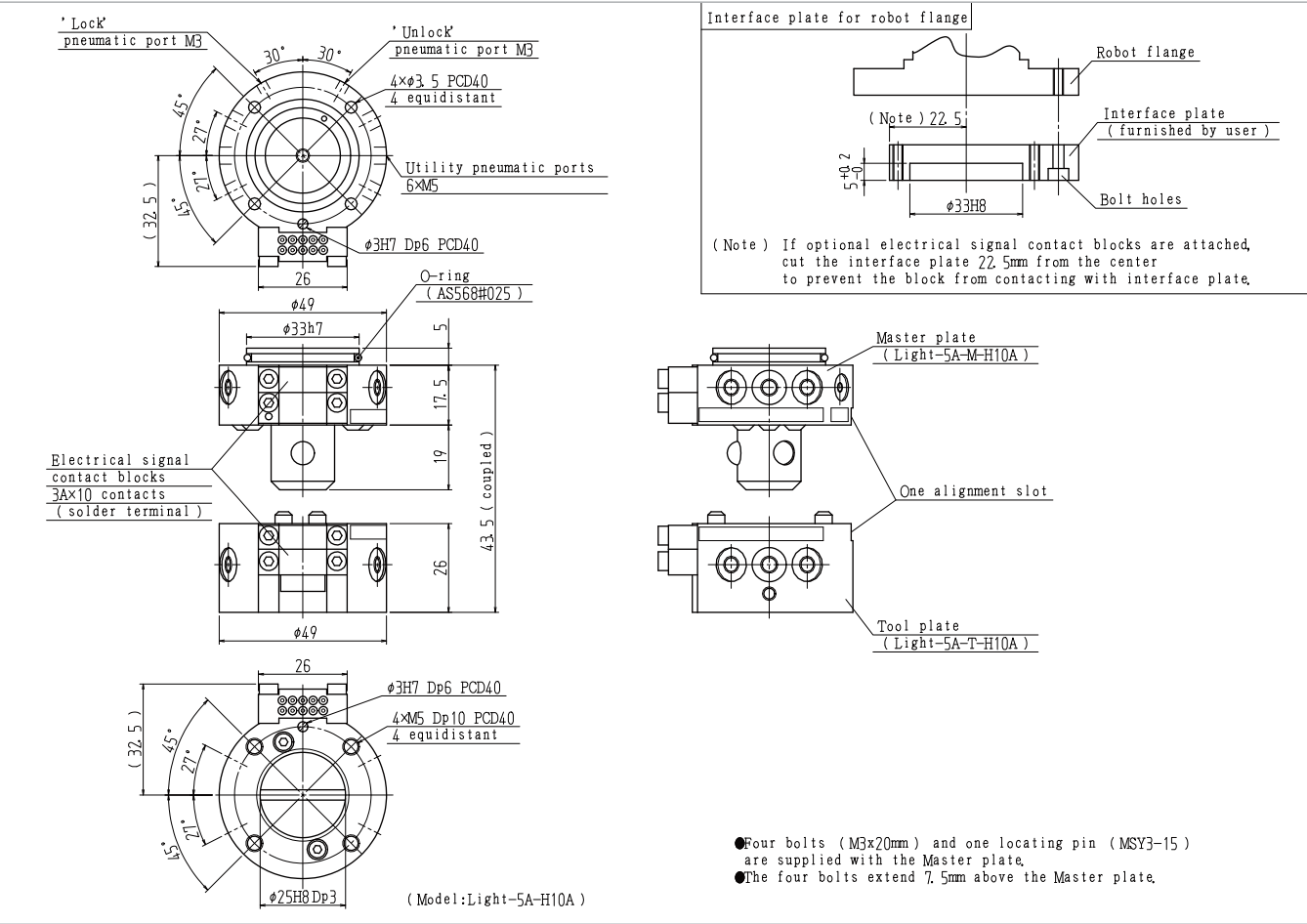
모델 표시 방법 (Light-5A Ordering Information)			
Master plate	Light-5A	(Option)	(Shaft receptacle adaptor)
-M-		□□□□	□□□□
Tool plate	Light-5A	(Option)	
-T-		□□□□	□□□□
		XXXX 전기 신호 없음	XXXX 로보트어댑터 없음
		H10A 전기 신호 3Ax10(납땜단자)	SA○○ 로보트어댑터(샤프트타입)
		H20A 전기 신호 3Ax20(납땜단자)	
		H30A 전기 신호 3Ax30(납땜단자)	
		H10L 전기 신호 3Ax10(리드선 1m)	
		H20L 전기 신호 3Ax20(리드선 1m)	

Note: ○○에는 샤프트직경을 기입하여 주십시오.
(φ8mm의 경우 08, φ16mm의 경우 16.)

※Light-5A는 Light-5와 호환성이 있습니다. Light-5 Master Plate를 사용중인 경우에도 Light-5A Tool Plate의 사용이 가능합니다.



외형 치수도 (Main Body Dimensions)



옵션 (Options)

■ 전기신호 접점블럭 (Contact block)

H10A 3A×10핀 납땜 단자 (solder terminal)	H20A 3A×20핀 납땜 단자 (solder terminal)	H30A 3A×30핀 납땜 단자 (solder terminal)	H10L 3A×10핀 1m 리드선 (with 1m lead wires)

■ 샤프트 타입 어댑터 (Shaft receptacle adaptor)

H20L 3A×20 1m 리드선 (with 1m lead wires)	SA00 샤프트타입의 로봇 부착 어댑터

Note : ○ ○ 부분은 샤프트의 직경을 의미합니다.
(예를들어, 8mm 직경일 경우에 SA "08" 을 선택하시고, 16mm 직경일 경우 SA "16" 을 선택하시면 됩니다.)

상세한 각종 옵션에 대해서는 당사에 문의를 하여 주십시오.

※1 결합력은 명시된 반복 정밀도를 달성하는 힘입니다. 분리를 하기 위한 작동 예어를 공급하거나 충돌로 인하여 기구물이 손상되지 않는 한 Quick Changer의 결합이 유지됩니다.