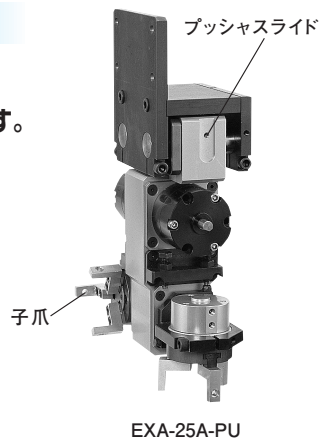
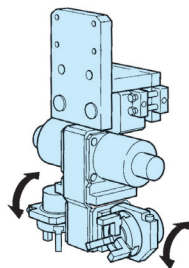


特長

- 丸形・軽量ワークに最適です。
- 箱詰めする時ワーク及びチャックとの干渉を防ぐことができます。
- 垂直に置かれたワークを水平に置き換えが可能です。



EXA-25A-PU

型式表示方法

標準 ----- EXA-25 回転センサ
 オプション ----- EXA-25 A S - PU - Z

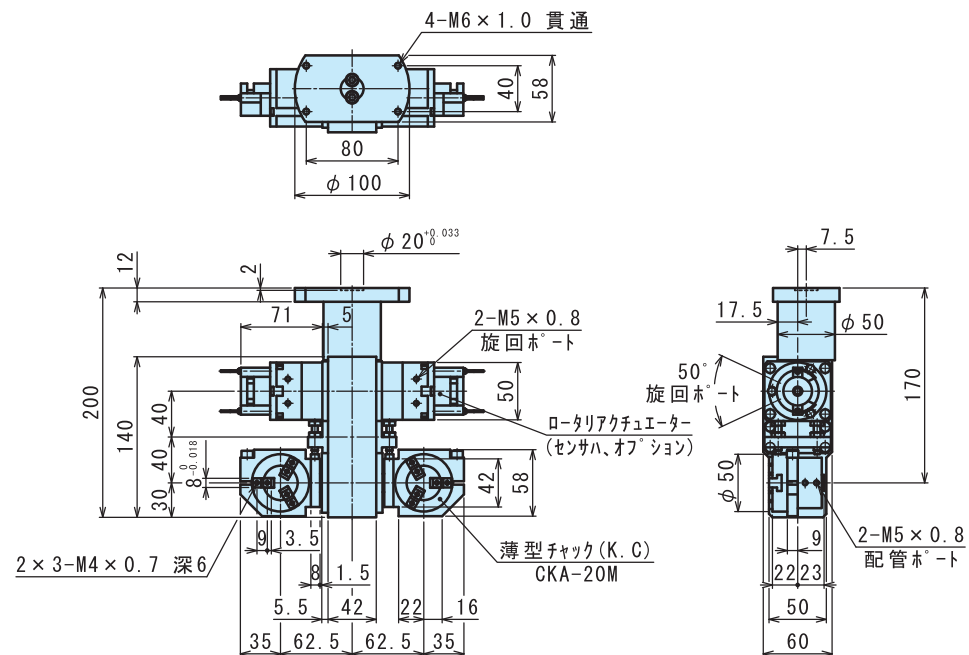
大きさ		チャック		回転センサ		オプション	
記号	名称	記号	名称	記号	名称	記号	名称
25		A	CKA	S	無接点2線式	PU	プッシャースライド

オプションの仕様の詳細は ▶ 42P

外形図

■EXA-25A (最適把持力 60N~120N)

EXA-25A 標準

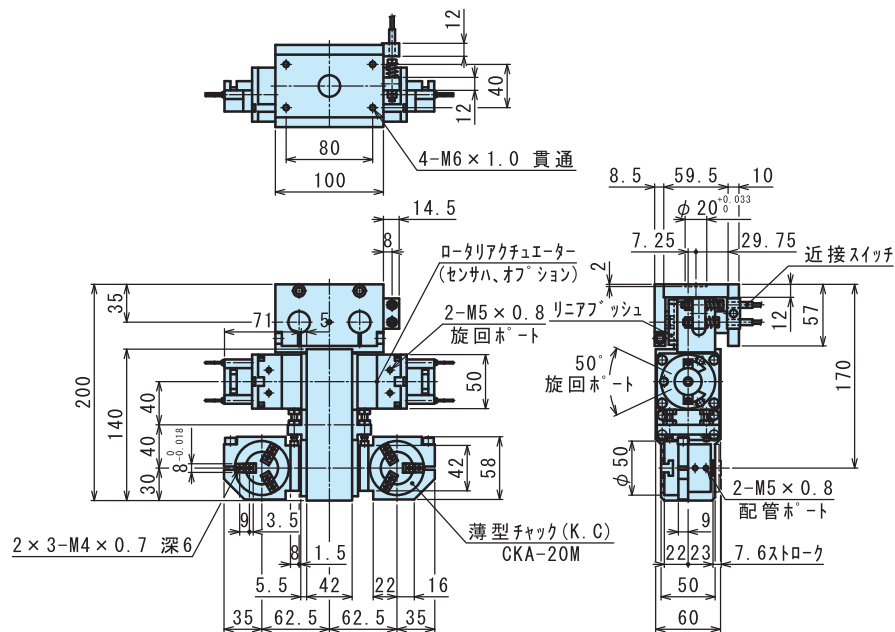


仕様

型 式	EXA-25-25-PU	
駆動源	エア 0.3~0.7MPa	
潤滑	無給油またはタービン油1種 (ISOVG32)	
周囲温度 (°C)	5~60	
旋回トルク (P=0.5MPa)	1.8N·m	
チャック型式	CKA-20M	
動作ストローク (mm)	5	
シリンダ径 (mm)	φ25	
内部容積 [往復]	旋 回	20.2
(cm ³ / 回)	チャック	2.2
繰返し精度 (mm)	±0.01	
本体質量 (kg)	5	

外形図

EXA-25A-PU 標準



対応子爪型番

■EXA-25 : 520・610

ロボット周辺機器
RJA-G
RJH RJK
RJC RJCC
RJF RJFS
RJE RJX
KHC
KHA KHAC
KHB
KHE KHF
QRA-C QRE
QRD
QRB
TNB
ZRT
ZRA
ZRB
技術資料
ZC-ZA
ZD-ZB
EXL EXA
EXS EXM
EXJ
CKR CKRK
BHS
コンベア

ロボット周辺機器
RJA-G
RJH RJK
RJC RJCC
RJF RJFS
RJE RJX
KHC
KHA KHAC
KHB
KHE KHF
QRA-C QRE
QRD
QRB
TNB
ZRT
ZRA
ZRB
技術資料
ZC-ZA
ZD-ZB
EXL EXA
EXS EXM
EXJ
CKR CKRK
BHS
コンベア