

NEO新型夹具 (适用于机器人搬运)

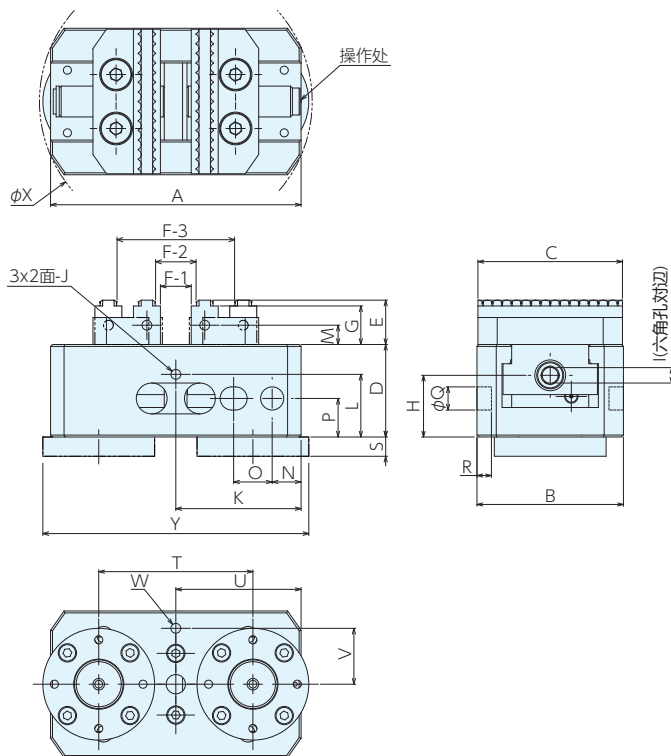
NEW

适用于多种少量生产或自动化量产

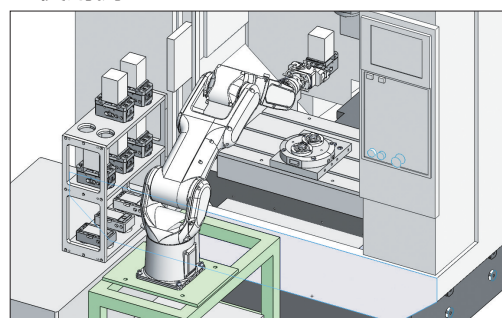


优点

- 这是一款可以定位以及配有其他功能元件的新型夹具。
- 通过结合机械手传送和气动基座
从虎钳转移到位置确定, 夹紧和加工后搬运的过程都可以实现自动化。(适用于30号机)
- 机械爪可以强有力抓紧工件。
- 可以通过改变可移动钳口的方向来增加虎钳的张口宽度。
- 始终可以将工件夹紧在虎钳的中心位置, 从而实现高精度的加工和设置时间缩短。(重复定位精度: ± 0.02)



使用例



规格

订单号	No.	全长	全宽	扭矩力 N·m	夹紧力 kN	重量 kg
150466	NE75-130-2B1	130	76	100	20	3.5
150467	NE75-170-2B1	170	76	100	20	4.2

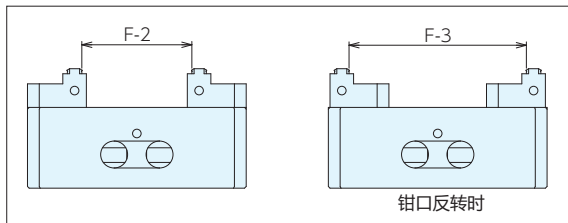
尺寸表

No.	A	B	C	D	E	F-1	F-2	F-3	G	H	I	J	K
NE75-130-2B1	130	76	75	48	23	5~59	10~64	50~106	20	32	8	M6	65
NE75-170-2B1	170	76	75	48	23	5~99	10~104	50~146	20	32	8	M6	85

No.	L	M	N	O	P	Q ^{+0.1 +0.05}	R	S	T	U	V	W	X	Y
NE75-130-2B1	32.5	10	15	20	20	12	7.5	10	80	65	29	M6	142	138
NE75-170-2B1	32.5	10	15	20	20	12	7.5	10	80	85	29	M6	179	138

※ 组装和配件的相关内容请看背面

虎钳的开口增大



No.	F-2	F-3
NE75-130-2B1	10~ 64	50~106
NE75-170-2B1	10~104	50~146

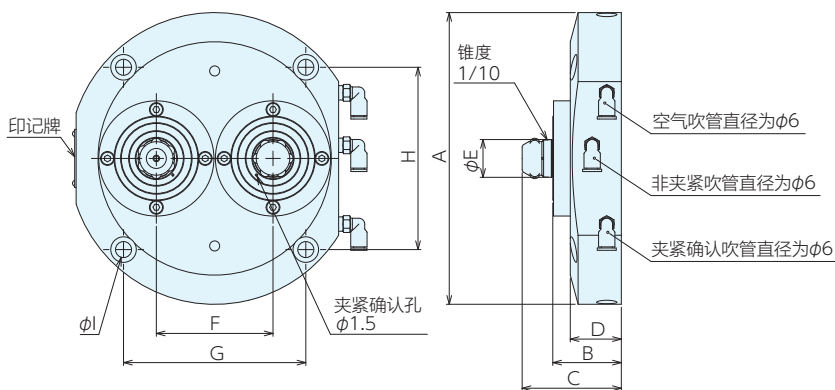
与NEO新型夹具（适用于机器人搬运）配套使用的基座



材质 基座：S45C、定位元件：SUS440C

优点

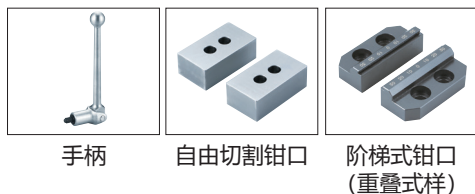
- 与NEO新型夹具（适用于机器人搬运）配套使用的基座。
- 此产品是可以与NEO新型夹具（适用于机器人搬运）配套使用来实现定位以及夹紧的自动化工序。
- 定位的是单动式零点定位系统。（推荐使用QLA26）



规格

订单号	No.	A	B	C	D	E	F	G	H	I	夹紧力 kN	重量kg
148744	NE75-BU200	200	47	68	35	26	80	125	125	11	3	8.2

配套元件



手柄

自由切割钳口

阶梯式钳口
(重叠式样)

规格

产品名	订单号	No.	备注
手柄	131910	5AU-8HN176	六角对边8
自由切割钳口	148745	5AU75-SCJ-S	材质S45C 2枚1组
自由切割钳口	148746	5AU75-SCJ-A	材质A5052 2枚1组
阶梯式钳口 (重叠式样)	149140	5AU75-SJD	材质SCM440

<http://www.nabeya.co.jp> E-mail : nabeya@ons.co.jp

●以上的产品价格发布于2020年8月25日。价格突然变动情况如有发生敬请谅解。