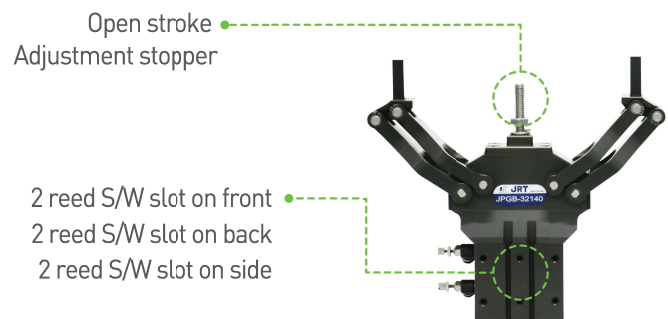
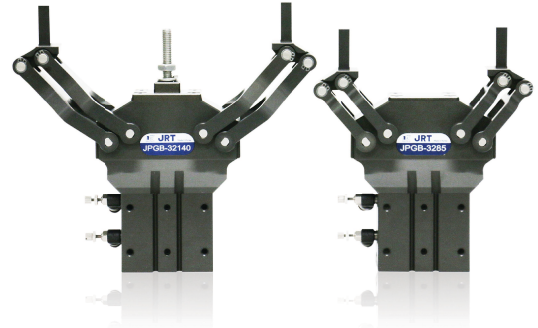


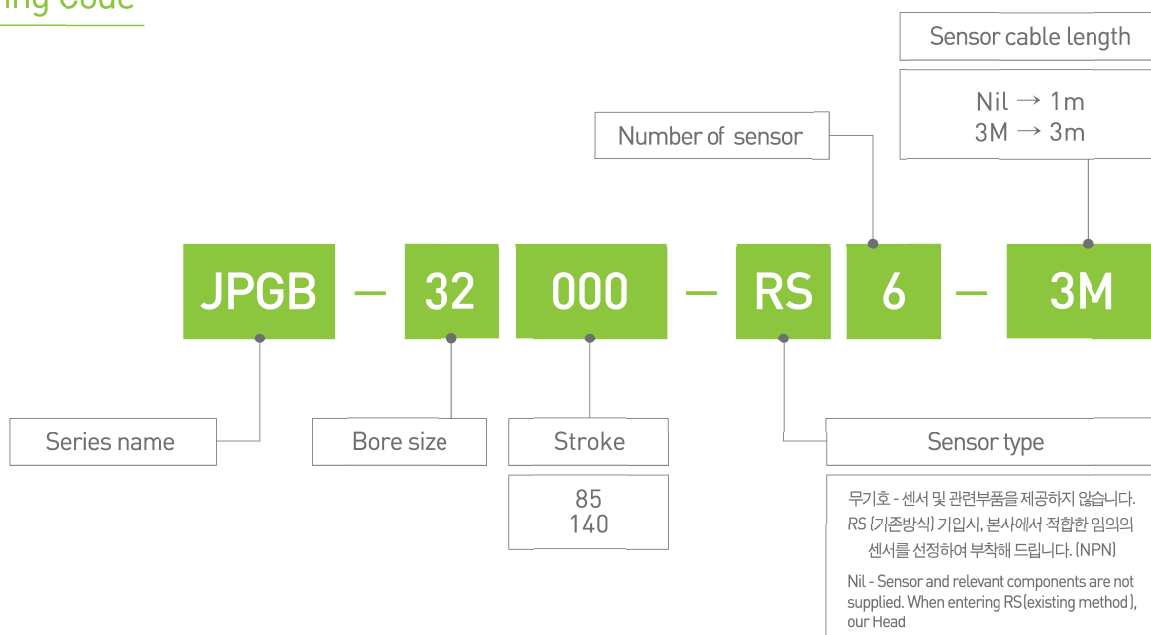
JPGB

- 85, 140의 Long Stroke 제품
Long stroke : 85mm, 140mm
- Stroke 조절 가능 (OPEN) (JPGB-32140)
Adjust the stroke(open)
- 다양한 Work 감지를 위한 센서 6개 장착 가능
6ea of sensor is available
- 로봇장착에 적합한 취부 (다관절, 협동 Robot)
Suitable mounting position for articulated robot and cooperative robot
- 기구부 주요 마찰부에 내구성, 내식성 표면처리 기술 적용
Coated the surface : Increase a durability and corrosion resistance.



[JPGB-32140]

Ordering Code



Specification

Model	JPGB-3285	JPGB-32140
개폐 스트로크 / 양측 [mm] Open and close stroke/both sides [mm]	85	140
제품 무게 [kg] Weigh [kg]	0.97	1.06
최대 취구 길이 [mm] "A" 부터 파지 위치점 Max. length attach [mm] "A" to the grip position	60	
배관 접속구 [mm] Fitting size [mm]	M5	
파지력 : 열림 시 [N] Gripping force:Open [N]	그래프 참조 Graph reference	
파지력 : 닫힘 시 [N] Gripping force:Close [N]	그래프 참조 Graph reference	
1사이클 당 공기 소모량 [cm ³] Air consumption per cycle [cm ³]	44	
닫힘 시 / 열림 시 시간 [sec] Closing / Opening time [sec]	0.2 / 0.2	
반복 정밀도 [mm] Repeat accuracy [mm]	±0.1	
연속 사용 회수 [cpm] Continuation usage amount [cpm]	40	
사용 압력 [bar] Operating pressure [bar]	3 ~ 7	
주위 온도 [°C] Ambient temperature [°C]	-5 to 60	
윤활 Lubrication	불필요 Needless	

반복정밀도 : 연속 100회 작동후 측정치
After 100 consecutive strokes to end position

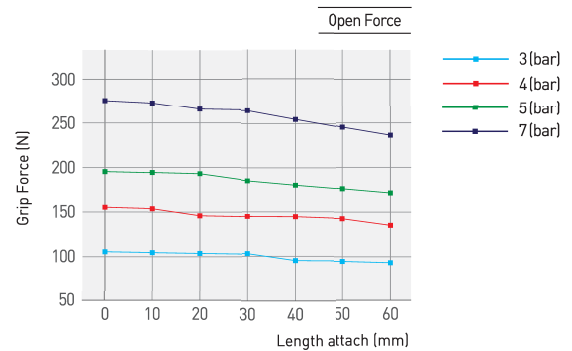
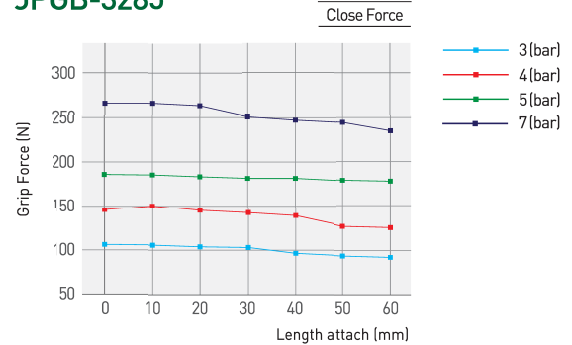
※ 그리퍼 핑거 길이에 따라 그리퍼 조에서 발생하는 파지력의 합계를 보여줍니다.

Shows the arithmetic total of the individual forces that occur on the gripper fingers, depending on the gripper finger length.

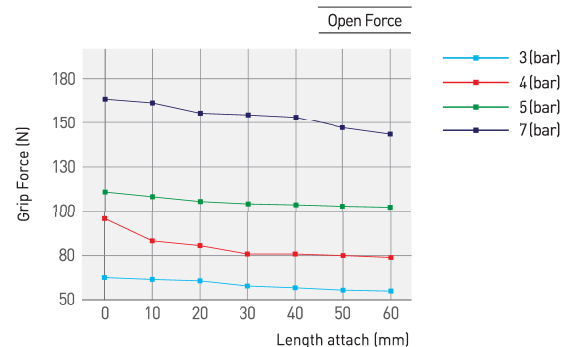
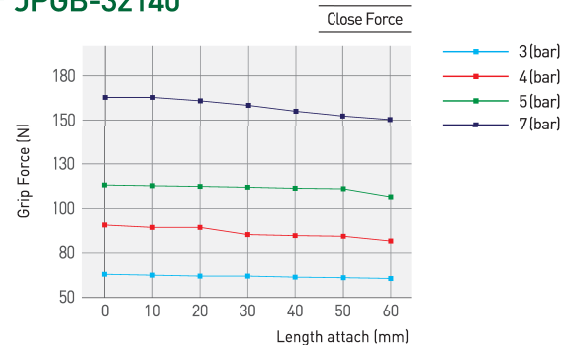
※ 상기값은 사용 조건에 따라 변경됨. 예)그리퍼 지그 재질, 모양 등
The above values changes according to the using conditions.
Ex) material & shape of gripper jig and etc.

Gripping Force Diagram

■ JPGB-3285



■ JPGB-32140



※ 최대 취구길이 : 60mm (A 부터 파지 위치점)
Max. length attach : 60mm (A to the grip position)



JPGB-32140

※ 최대 취구길이 : 60mm (A 부터 파지 위치점)
Max. length attach : 60mm (A to the grip position)

