

# 電動ハンド ETH-24



## □高精度・高剛性

クロスローラーガイド使用により小型で高精度・高剛性。

## □高い位置決め再現性

ラック&ピニオンの特徴である求心動作と把持スプリングの採用により把持時のワーク外径(内径)のバラツキとラック&ピニオンのバックラッシュが吸収でき 高精度のワーク位置決め再現性が得られます。

(ワークの外径(内径)バラツキは最大1mmまで対応可能)

## □ソフトグリップ

DCモータ+把持スプリングの採用によりエアチャックでは難しかった試験管等の衝撃を嫌うガラス、セラミックス部品の把持が可能です。

## □電源OFF時もワーク把持力を保持

パルスモータによる推力制御と異なり電源OFF時でも把持スプリングの採用により把持力を保持します。

## ■仕様

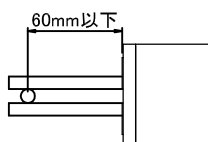
型式		外径把持タイプ:ETH-24-OD	内径把持タイプ:ETH-24-ID
電動モーター	モーターの種類	DCモーター	
	電源仕様	DC24V 150mA以下(OPにてDC12V対応します。)	
	有効ストローク	17mm(片側8.5mm)	13mm(片側6.5mm)
	開閉速度(参考)	4mm/sec	
	把持力 <sup>注1)</sup>	12~19N	12~17N
	繰り返し位置決め精度 <sup>注2)</sup>	±0.03mm以下	
	最大負荷モーメント <sup>注3)</sup>	0.48Nm	
	使用雰囲気温度範囲	0~40℃(結露・氷結なきこと)	
	外形寸法	幅67×高さ28.5×奥行き57.5mm(コネクタ部を除く)	
	質量	0.25kg	
近接センサ	形式×数量	近接センサ×2	
	電源	DC12~24V	
	制御出力	NPNオープンコレクター	
		DC30V100mA以下	
論理	ノーマルオープン		
付属品	入出力用コネクタハウジング: XHP-8(日圧) 1個 コンタクト: BXH-001T-P0.6(日圧) 10個		

注1) 実際に搬送出来るワーク質量はツメ及びワークの摩擦係数、ハンド移動加速度などにより変化します。  
目安として  $\text{ワーク質量} = \text{把持力} \div \text{安全率}(10 \sim 20)$  \*必ず実物にて確認して下さい。

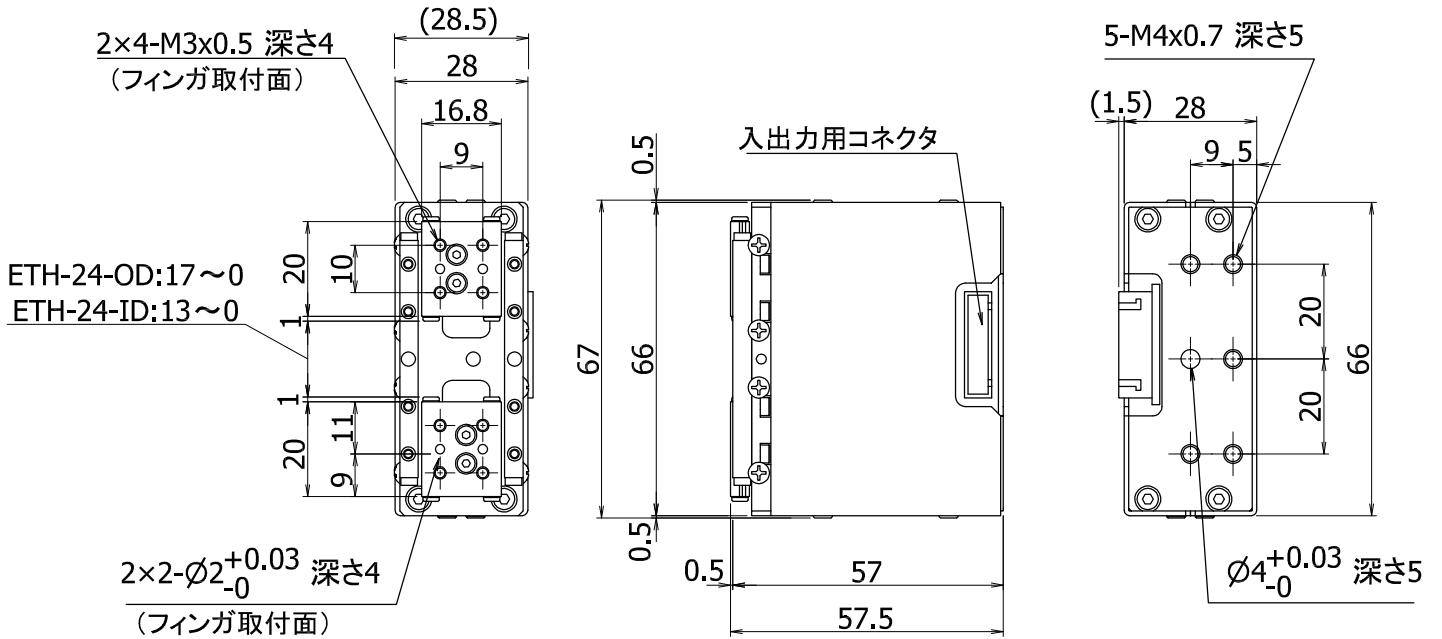
注2) 繰り返し位置決め精度とは作動条件が同一にて同一ワークを繰り返し把持した時のワーク移動量にて計測しています。

注3) フィンガー取付面を基準とした最大負荷モーメントです。ワークとツメの質量、移動時の加速度等を考慮し最大負荷モーメント以下で使用してください。

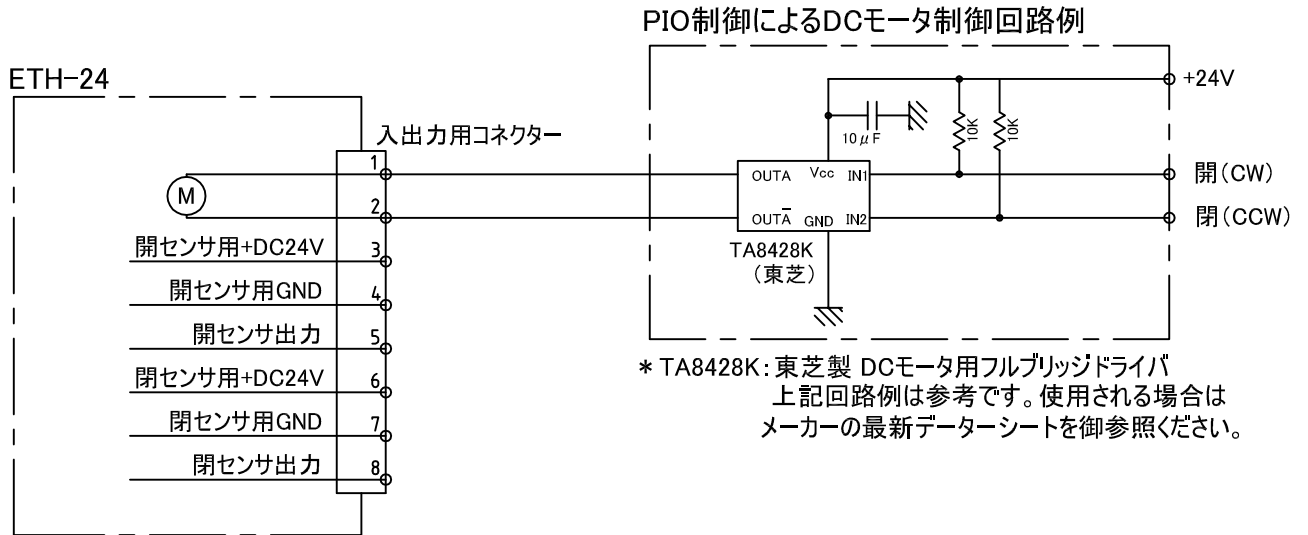
フィンガー取付面とワーク把持中心の推奨距離は60mm以下です。



■ **外形図** ETH-24-OD、ETH-24-IDの外観形状は共通です。



■ **入出力信号** 制御回路は参考です。制御回路お客様にて準備願います。



No.1に+24V印加した時フィンガー開  
No.2に+24V印加した時フィンガー閉

\* TA8428K: 東芝製 DCモータ用フルブリッジドライバ  
上記回路例は参考です。使用される場合は  
メーカーの最新データシートを御参照ください。

注記: 本カタログの内容は性能向上のため予告なく変更する場合がありますのでご了承ください。