

### 侵入スペースの小さなWチャックユニット。

#### 特長

##### ■後側の出っ張り無し。

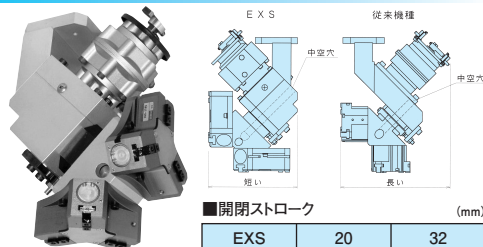
狭い侵入スペースにも干渉無し。(当社比60%)

##### ■従来比2倍のロングストローク。

多品種少量生産に対応するロングストロークチャックを採用。

##### ■配線・配管の干渉無し。

回転軸の中空穴により配線・配管のまとめが行えます。



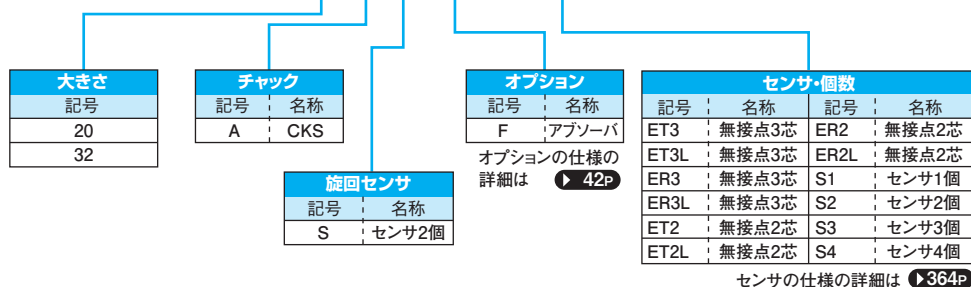
閉閉ストローク (mm)	
EXS	20
従来機種	32
EXS	10
従来機種	16

※同等把持力による比較

#### 型式表示方法

標準 ----- EXS-32A

オプション ----- EXS - **32** **A** **S** - **F** - **ET3S2** - **Z**



#### 仕様

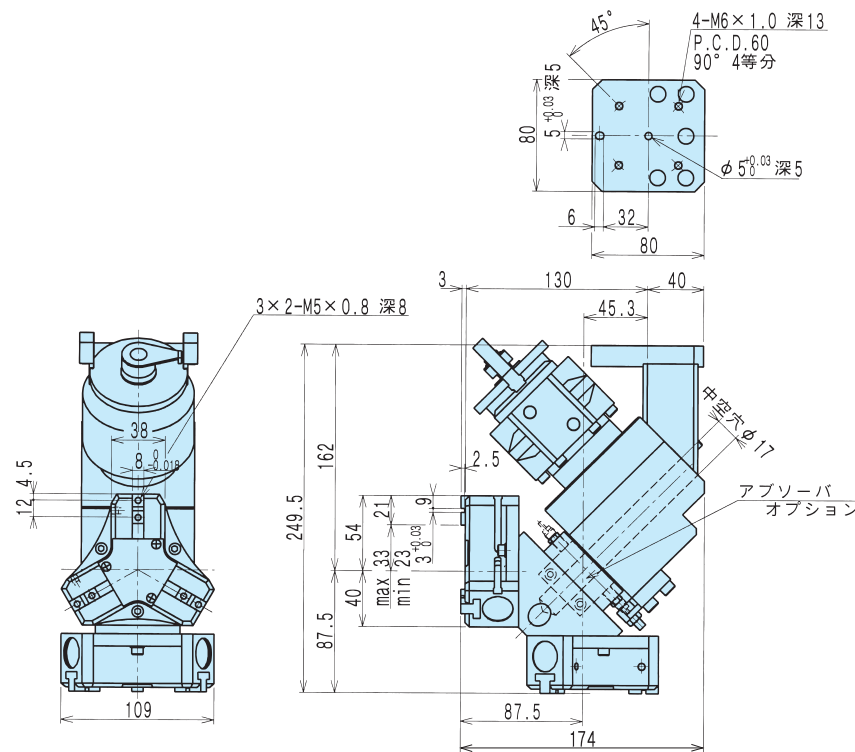
型 式	EXS-20A	EXS-32A
	外形図は ▶610P	外形図は ▶611P
駆動源	エア-0.3~0.7MPa	
潤滑	無給油又はタービン油1種 (ISOVG32)	
周囲温度 (°C)	5~60	
回転時間	0.3~3.0sec/180°	
回転トルク (P=0.5Mpa)	4.7N・m	14.7N・m
チャック型式	CKS-20AS	CKS-32AS
対象ワーク質量 (kg)	2	5
動作ストローク (mm)	20	32
シリンダ径 (mm)	開	φ16×3
	閉	φ20×3
内部容積 (往復) (cm³/回)	回転	61
	チャック	15.5
繰り返し精度 (mm)	±0.01	
本体質量 (kg)	5.6	10.3

※対象ワーク質量は爪の長さにより変わります。対象チャック型式の把持力からご検討ください。

#### 外形図

##### ■EXS-20A (最適把持力 150N~350N)

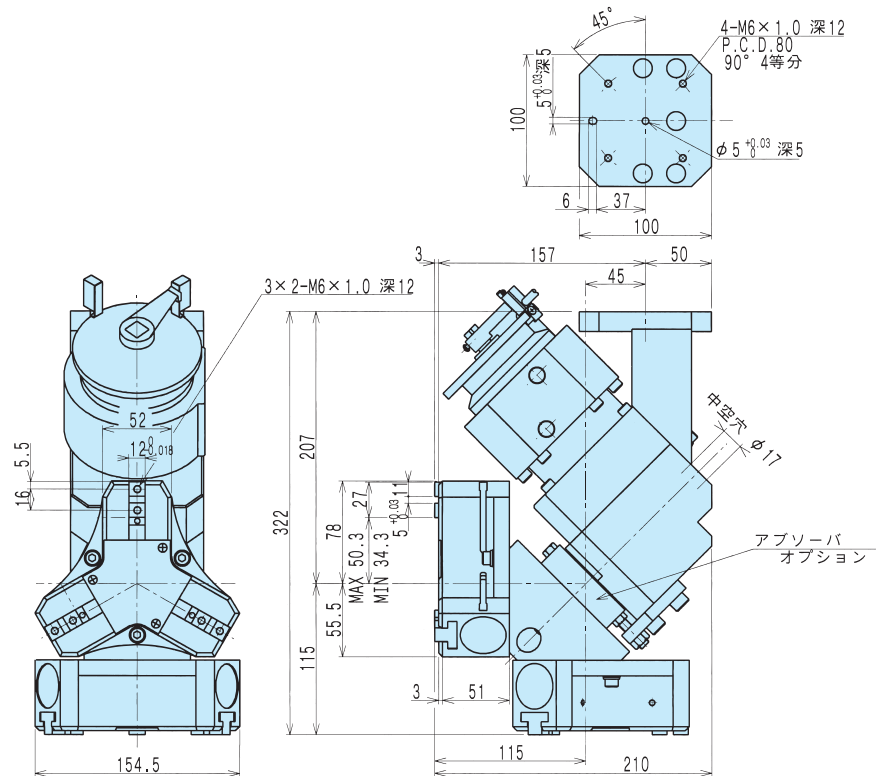
##### EXS-20A 標準



## 外形図

■EXS-32A (最適把持力 400N~1000N)

EXS-32A 標準



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