

パラレルリンクロボットの配管のよじれ・からみ防止！

特長

- 4系統のエアー配管が絡むことなくスムーズな回転を実現！
- パラレルリンクロボットに直接取付可能な固定用ボルトを内蔵。(M4ボルト、4本、P.C.D20)
- パラレルリンクロボット特有の高加速度に対応。



RJH-3A-4-6
※ジョイントはお客様手配となります。



【使用例の動画が再生されます。】

型式表示方法

標準 ----- RJH-3A-4-6
オプション ----- RJH - 3A - 4 - 6 - FD1 - Z

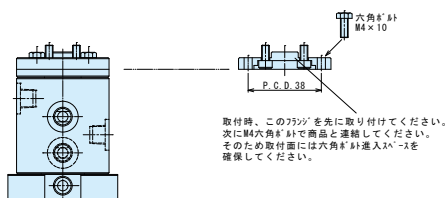
大きさ		回路数		ポートサイズ		オプション	
記号	仕様	記号	仕様	記号	仕様	記号	仕様
3A	4本	4	4本	6	RC1/8	無記号	ノーマル
				6G	G1/8	FD1	食品機械用グリス

仕様

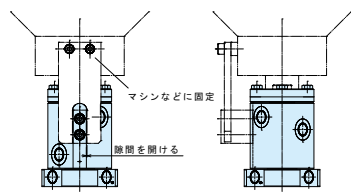
型式	RJH-3A-4-6	RJH-3A-4-6G
ポートサイズ	RC1/8	G1/8
周囲温度 (°C)	5~60	
回転角度	エンドレス	
許容回転数 (min ⁻¹)	200	
可搬質量 (kg)	3	
許容モーメント	曲げ (N·m)	14.5
	ねじり (N·m)	6.8
回転抵抗 (N·m)	0.26	
エアポート	回路数	4
	使用圧力範囲	-100kPa~0.7MPa※
本体質量 (kg)	0.29	

※真空保持はできません。また、正圧と負圧を両方使用される場合、隣接させずポートを1つ開けてご使用ください。
正圧と負圧を隣接させると正圧側から負圧側にエアが流れ、真空が破壊される恐れがあります。

取付方法



回転止め固定方法



外形図

■RJH-3A-4-6・6G

RJH-3A-4-6・6G 標準

※()内は6G(グリス)仕様寸法です。

