

Orientalmotor

電動夾爪
EH系列
搭載 α STEP AZ系列

NEW

3爪型

2爪型



實現細緻的「抓取」動作。



實現如人類手指般細緻的
「抓取」動作。

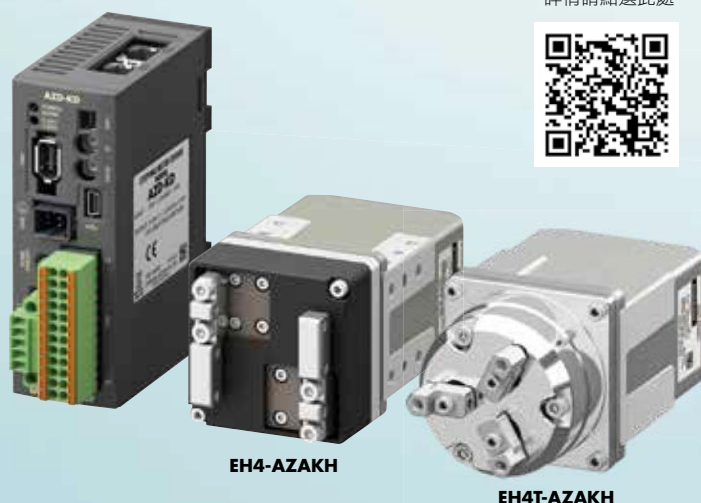
電動夾爪 EH系列

搭載 α STEP AZ系列

驅動馬達採用內藏絕對式編碼器（無需電池）的
 α STEP AZ系列。

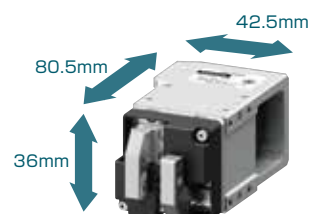
實現如人類手指般細緻的「抓取」動作，幫助自動化及
節省人力。

詳情請點選此處



便於機器人使用，小型、輕量的夾爪

- 大小 80.5mm×36mm×42.5mm
- 重量 200g
- EH3-AZAKH



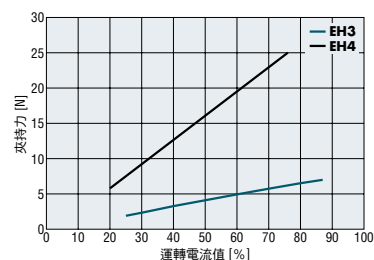
靈活運用「柔和輕取」、「確實緊握」

最小夾持力2N*1。最大夾持力25N*2。

利用細微的電流控制，能精細地變更及調節夾持力。
從精細的零件到易滑動的工作物，時而柔和，時而緊握，
以適當方式夾持。

*1 EH3-AZAKH（參考值）

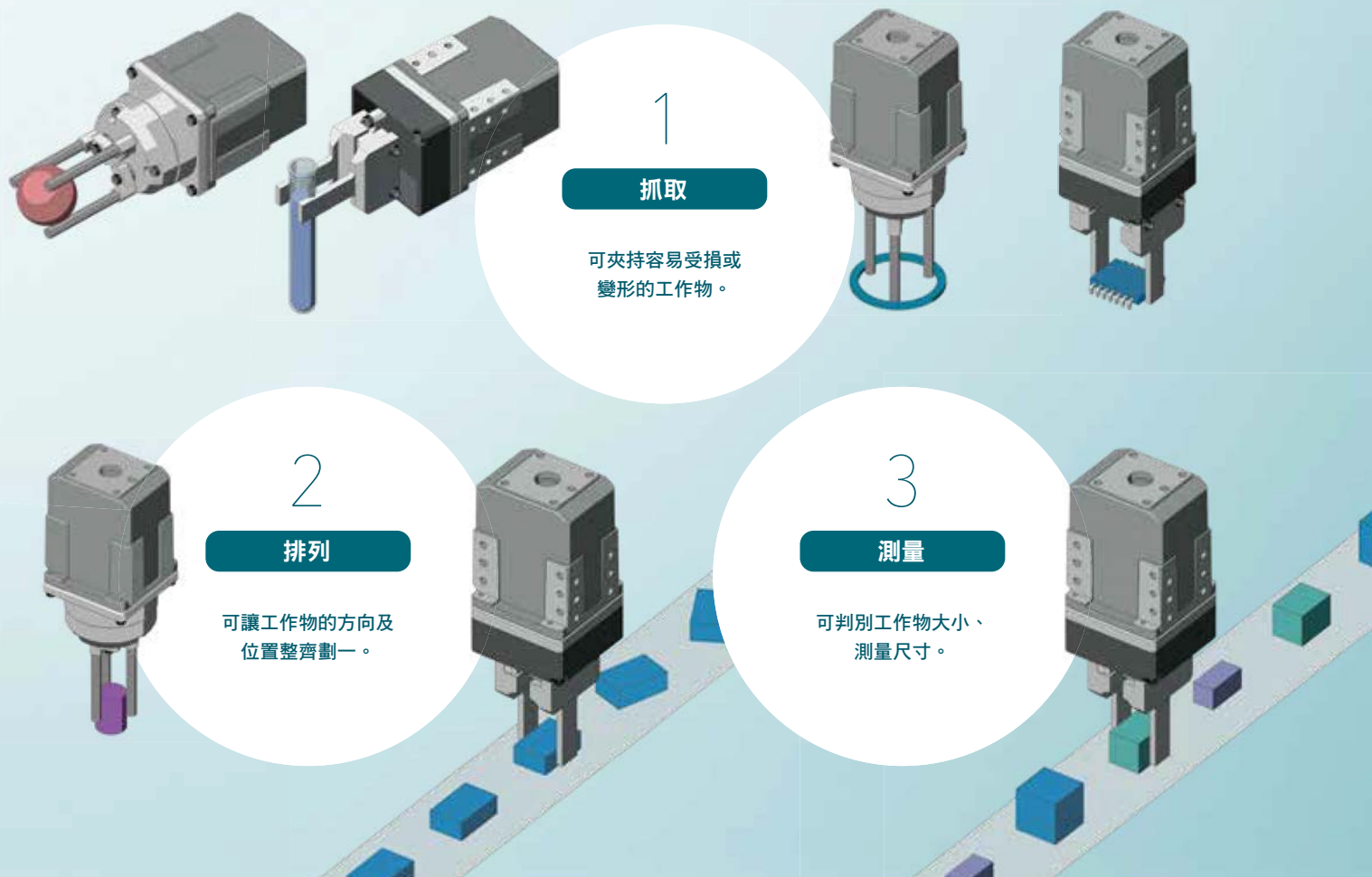
*2 EH4-AZAKH



對各式各樣的工作物，以「細緻抓取」方式夾持

能以1%為單位調整運轉電流，因此可透過夾持力微調及低速運轉靠近工作物等方式，實現細緻的抓取動作。

● 夾具（爪尖）請另行購買。

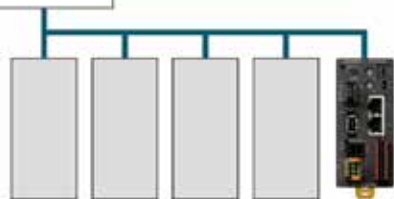


活用於對應網路的末端軸

分別備有對應各種FA網路的驅動器。
最適合作為透過單一網路控制的設備或機器人的末端軸。

EtherCAT
EtherNet/IP
PROFINET
Modbus (RTU)

上位控制機器



- 備有安裝在市售工業機器人（協作機器人）時所需的機器人用安裝凸緣。
機器人側的凸緣形狀符合ISO9409-1（JIS B 8436）。
產品的詳細內容請參閱第22頁。

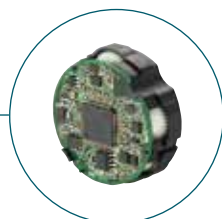
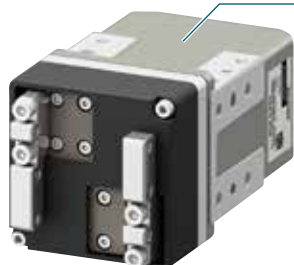


主要支援製造商
台灣安川電機股份有限公司
精工愛普生股份有限公司

客戶諮詢中心 ☎ 0800-060708

驅動馬達搭載 α STEP AZ系列

- 內藏無需電池的絕對式編碼器，無需外部檢知器也能隨時監視馬達位置資訊
- 藉由閉回路控制達到高穩定性
- 具有高效率，可減低馬達發熱、實現節能



無需電池
絕對式編碼器
(ABZO 編碼器)

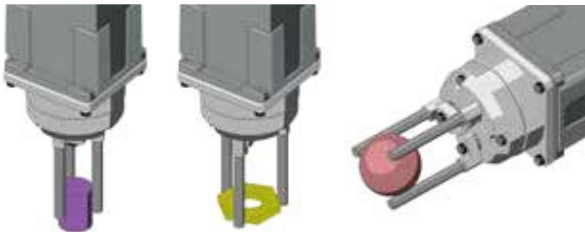
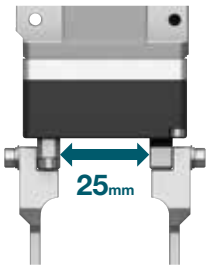
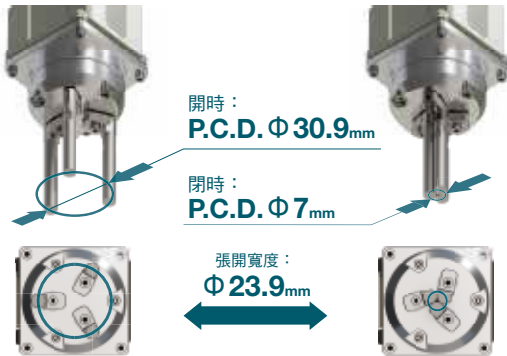
電動夾爪的驅動器、電纜線皆與
AZ系列共用。



以下內容請參閱**AZ**系列個別目錄或網站。

- 驅動器規格
- 通訊規格
- 外形圖（驅動器、連接用電纜線）
- 連接與運轉
- 電纜線

● 2爪型與3爪型的比較

種類	2爪 *1	3爪
適合夾持的工作物形狀	方形 	圓筒形、複雜的形狀、球形 
可動範圍		
最大夾持力〔N〕	25	50
容許載重〔N〕 (容許推力載重〔N〕*2)	5	15
重量〔kg〕	0.38	0.38 (附安裝外蓋) / 0.28 (無安裝外蓋)

*1 規格為型號4的值。

*2 為3爪型時。

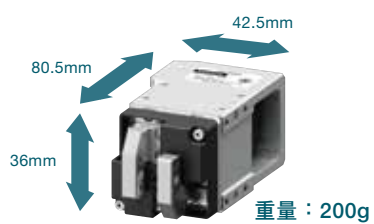
電動夾爪 EH系列的基本性能

小型、輕量

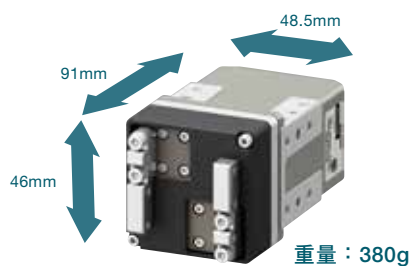
對機器人的負擔降到最低限度

2爪、3爪

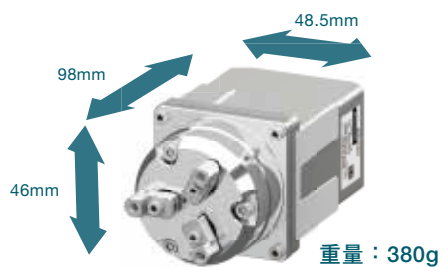
● EH3-AZAKH



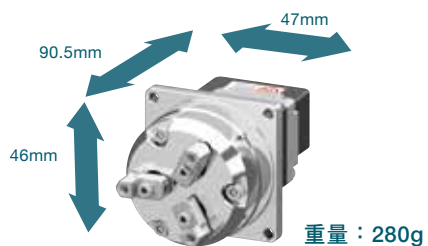
● EH4-AZAKH



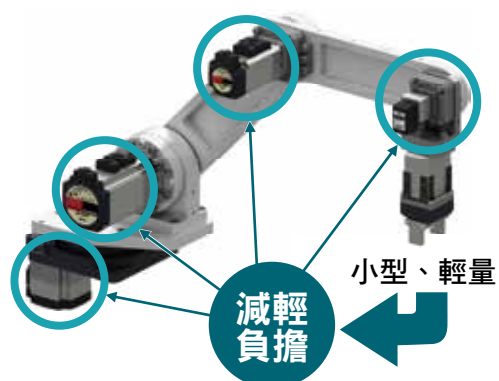
● EH4T-AZAKH



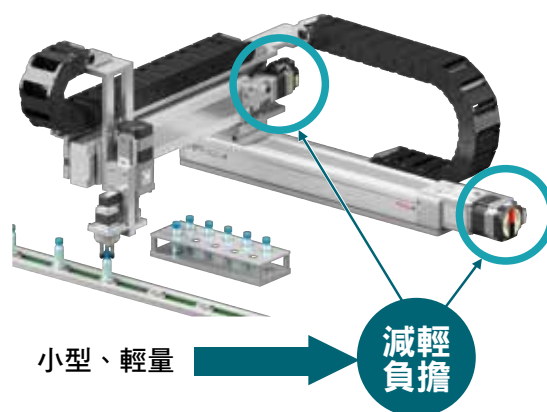
● EH4T-AZAK



● 減輕各關節的負擔，有助於機器人整體的小型化並降低成本



● 無需安裝外蓋，有助於提高設計的自由度及輕量化

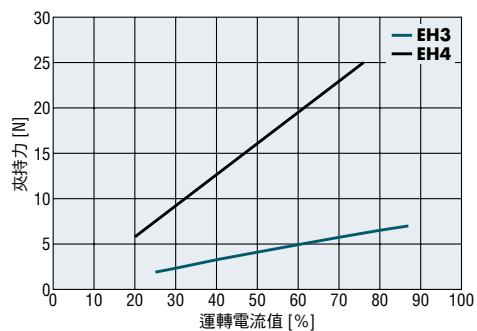


細微的夾持力控制

真實重現手指的「抓取」動作

2爪、3爪

● 2爪型的夾持力及運轉電流（參考值）



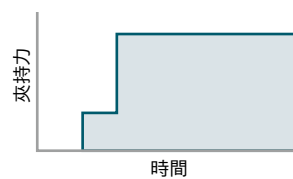
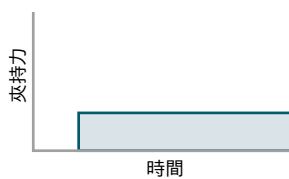
● 輕柔夾持以避免損壞



● 2階段式夾持以避免掉落



● 夾持力的變化（示意圖）

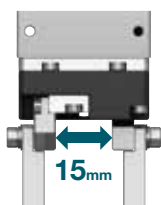


長行程

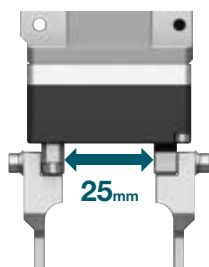
當場對應不同形狀的工作物

2爪

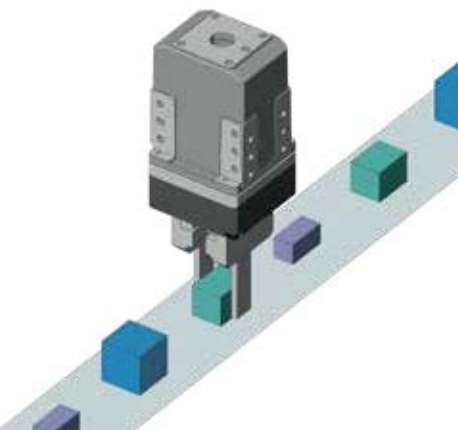
● EH3-AZAKH



● EH4-AZAKH



● 即使是各種不同形狀的工作物，也不須更換夾具就能繼續運轉



● 夾具（爪尖）請另行購買。

活用「細緻抓取」的用途例

1 抓取

可確實抓取容易變形或受損的工作物。

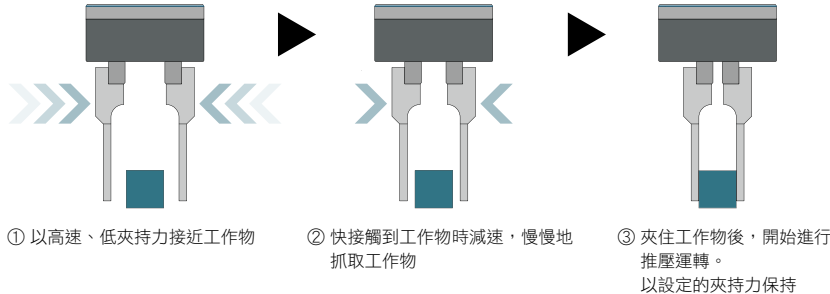
2爪、3爪

可配合抓取的物體，自由設定夾持力、夾持時間、速度。

容易受損的玻璃、容易變形的樹脂或彈簧等，都能安全、確實抓取。

快速移動到快接觸工作物時→慢慢抓取

高速接近工作物。可在快接觸時減速，並以低速進行推壓。

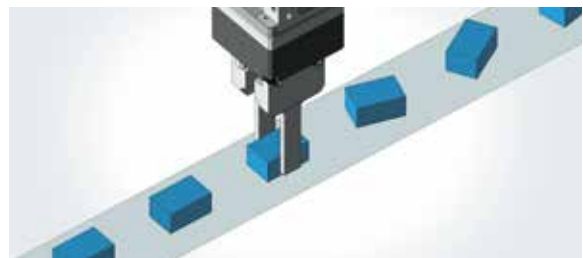
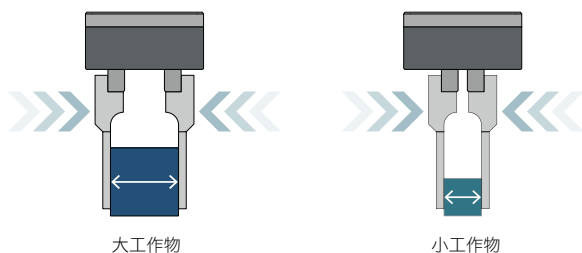


2 排列

可讓工作物的方向及位置整齊劃一。

2爪、3爪

可配合工作物大小抓取，讓工作物的方向及位置整齊劃一。



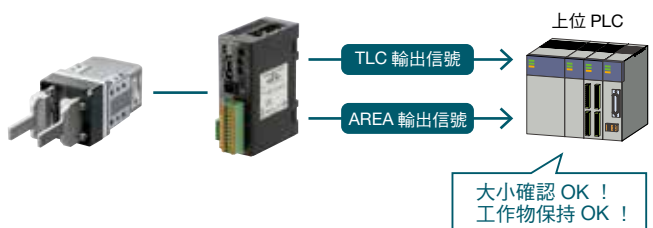
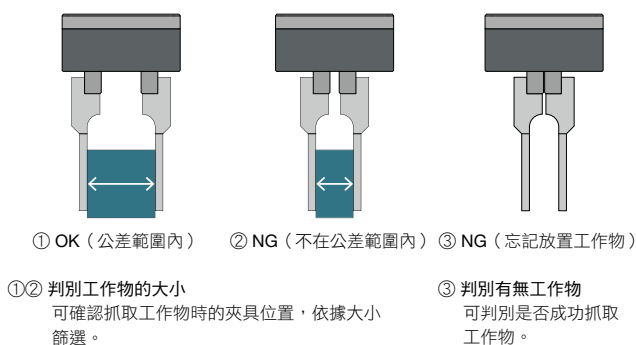
3 測量

即使無外部檢知器也能確認工作物大小。

2爪

透過手指的動作範圍判別有無工作物及其大小

可透過驅動器的輸出信號（TLC輸出、AREA輸出）確認手指動作範圍，判別有無工作物及其大小。

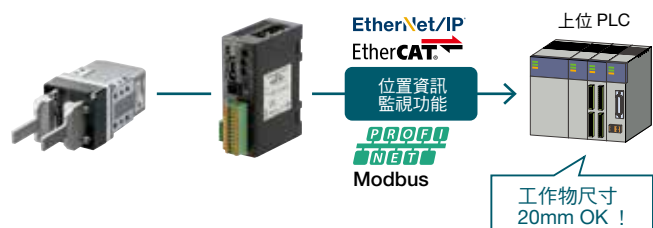
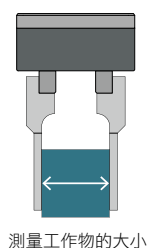


※AREA輸出：馬達位於設定的區域內時輸出的信號。

TLC輸出：於推壓運轉中，輸出轉矩達到設定的轉矩限制值時輸出的信號。

監視夾爪的位置資訊，測量大小

以上位PLC監視電動夾爪的位置資訊，可測量工作物的大小。



※位置資訊監視功能：將位置資訊傳送到上位系統的功能。

● 夾具（爪尖）請另行購買。

夾爪的動作程式登錄於驅動器，分散上位系統的負擔

● 對象：內藏定位功能型驅動器、網路對應驅動器（EtherCAT除外）

EH系列可利用檢知器等外部輸入信號與自身的輸出信號狀態，於驅動器登錄簡易的程序程式。
若是單純的用途，僅需START / STOP指令便可動作。

本公司網站上的「設定指南」內容中，介紹了**EH**系列程式實例。



同步監視馬達的狀態

EH系列為主的電動模組產品搭載**αSTEP AZ**系列，能透過網路隨時監視馬達的狀態。

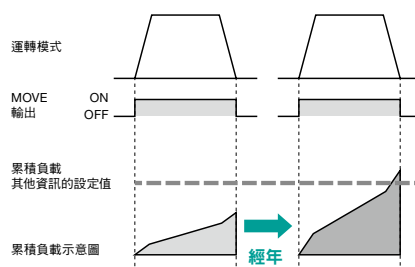
監視馬達溫度

即使機器人有外殼包覆，也可回授實際溫度，進行監視。



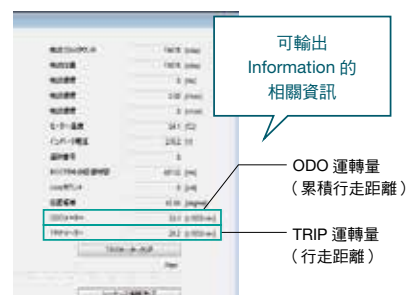
累積負載監視

除了可監視瞬間負載率之外，亦可透過運轉型態（面積）的數據變化，來掌握機構經年累月使用後，而導致增加的摩擦負載，可用於機構異常排除或壽命監控。



監視ODO/TRIP

可像汽車儀表一樣監視累積運轉數。達到設定的臨界值時，可輸出Information信號。可用於維修等。



● 關於監視項目詳情，請參閱**AZ**系列的使用說明書。

◆ 專用資料設定軟體 MEXEO2（免費下載）

可由電腦簡單進行運轉資料的編輯和參數設定等基本設定。並可製作簡單的程序程式。

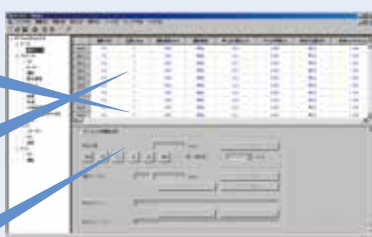


即使不是電氣設計者也能
輕鬆操作，深受好評！

以任意單位（mm、deg）顯示、輸入移動量和速度等

透過簡易編程功能，可讓程式簡略化

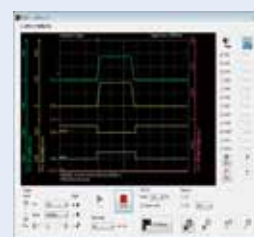
可複製、備份設定



簡單明瞭、輕鬆上手的直覺操作



可從電腦進行示教



亦有搭載可確認信號輸入狀況的
波形監視器

EH系列 產品種類

電動夾爪

EH3-AZAKH 	EH4-AZAKH 	EH4T-AZAKH 	EH4T-AZAK 
---	---	--	---

驅動器（DC電源輸入）

內藏定位功能型 C-FLEX 定位資料設定於驅動器（256點）。使用網路轉換器（另售），可FA網路控制。 	附RS-485通訊 脈波列輸入型 可藉由RS-485通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 	脈波列輸入型 由定位模組（脈波產生器）控制馬達。 	網路對應 透過FA網路，可由上位控制機器直接控制驅動器。  EtherCAT EtherNet/IP PROFINET Modbus (RTU)	mini驅動器 可支援網路的驅動器，與箱型驅動器相比體積更小、重量更輕。亦可支援電池電源。  EtherCAT EtherNet/IP PROFINET Modbus (RTU)
---	---	---	---	--

◆ 越是細緻的動作，比起氣動夾爪，更推薦使用EH系列！

以**1%**為單位
調整夾持力

2爪、3爪

不需要以氣動夾爪的調節器（減壓閥）調整。可利用數位設定，簡單、細微地調整夾持力。

以**0.02mm/s**
為單位調整速度

2爪

不需要以氣動夾爪的速度控制器（速度控制閥）調整。以步進馬達控制，容易調整速度，可於低速夾持。

以**0.02mm**為
單位調整移動量

2爪

夾爪活用步進馬達的高定位精度。實現對各種形狀工作物的夾持方式。

以**ABZO編碼器**
監視位置

2爪、3爪

可監視詳細的位置資訊。2爪型亦可將位置資訊活用於判別工作物的大小。

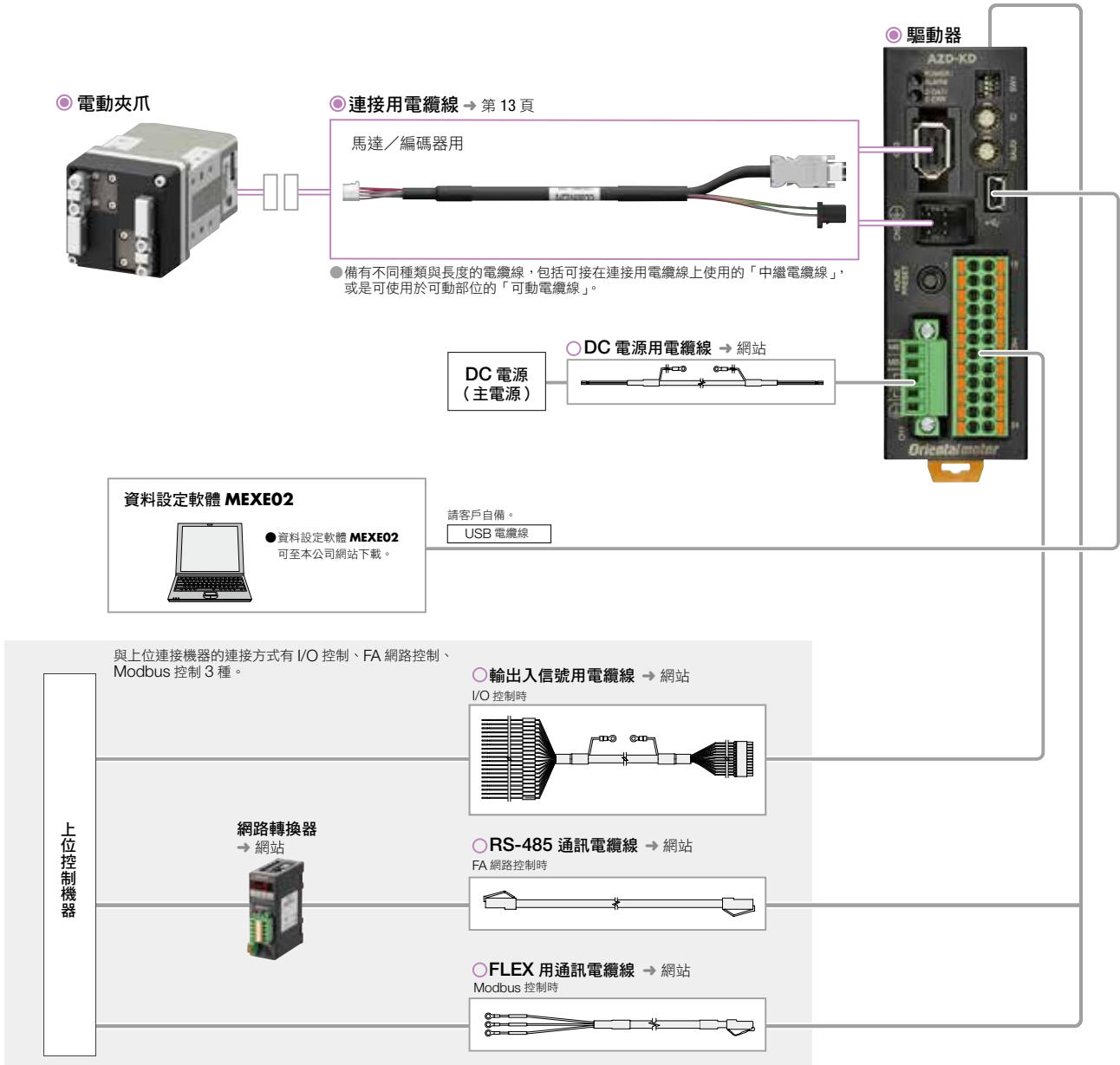
系統構成

●電動夾爪與內藏定位功能型的驅動器組合，或與RS-485通訊附脈波列輸入型的驅動器組合時
此為使用I/O控制或RS-485通訊的構成範例。

電動夾爪、驅動器、連接用電纜線／可動連接用電纜線為單體販售。

●關於與脈波列輸入型的驅動器組合時的系統構成，請參閱網站。

- 請務必購買
- 請視需要購買



●系統構成售價範例

電動夾爪		驅動器		電纜線	
EH4-AZAKH		AZD-KD		連接用電纜線 (1m)	輸出信號用電纜線附連接器型 (1m)
22,000 元		13,310 元		CC010VZ2F2	CC24D010C-1
1,100 元		2,730 元			

●上述系統構成僅為其中一例。尚有其他組合。

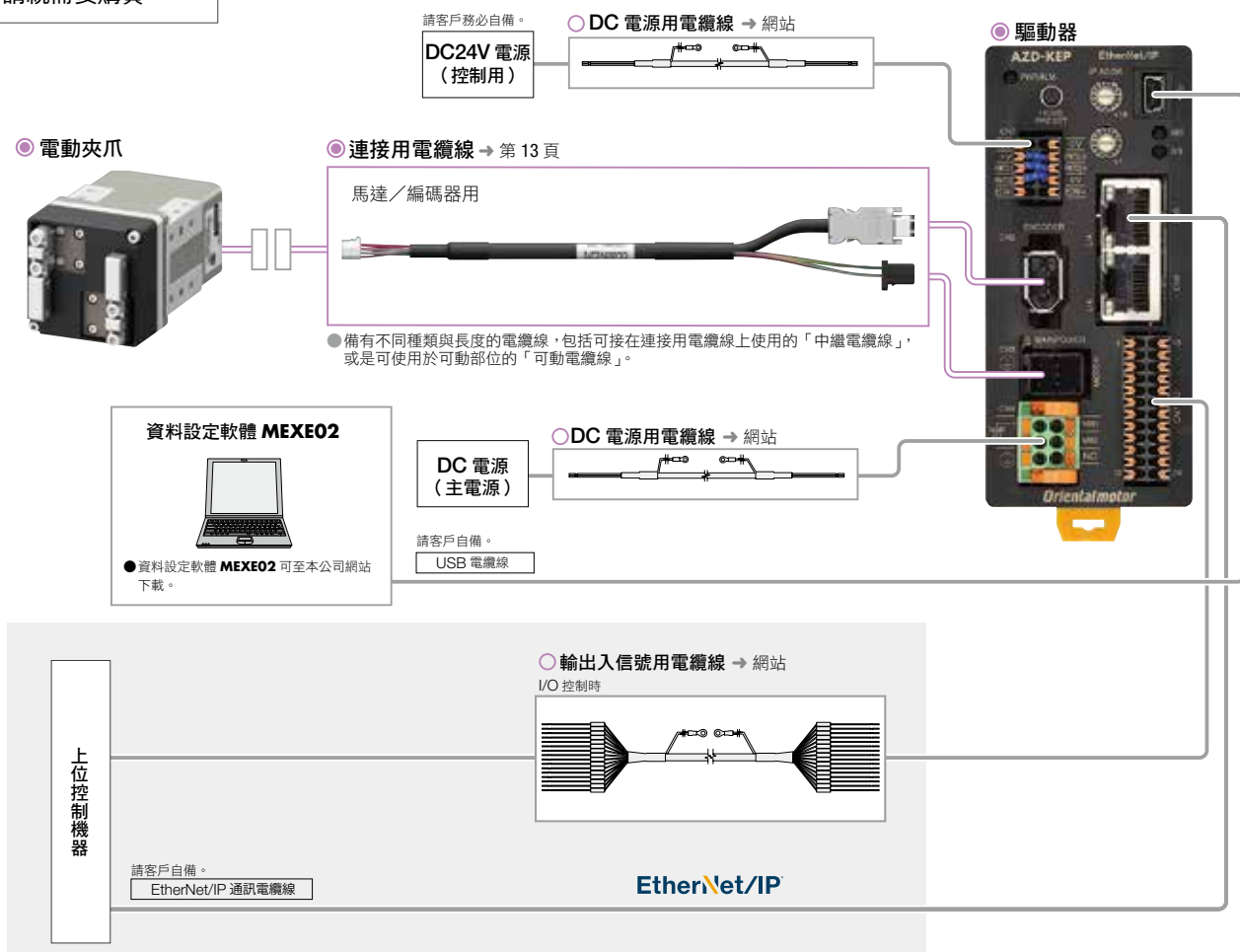
注意事項

●從馬達拉出的馬達／編碼器電纜線無法直接連接到驅動器。與驅動器連接時，請使用連接用電纜線。

●電動夾爪與網路對應驅動器組合時

使用支援EtherNet/IP驅動器實施I/O控制或使用EtherNet/IP的構成範例。
電動夾爪、驅動器、連接用電纜線／可動連接用電纜線為單體販售。

- 請務必購買
- 請視需要購買



●系統構成售價範例

電動夾爪	+	驅動器	+	電纜線	
EH4-AZAKH		AZD-KEP		連接用電纜線 (1m)	輸出入信號用電纜線通用型 (1m)
22,000 元		14,670 元		CC010VZ2F2	CC16D010B-1
●		●		1,100 元	850 元
				●	○

●上述系統構成僅為其中一例。尚有其他組合。

注意事項

●從馬達拉出的馬達／編碼器電纜線無法直接連接到驅動器。與驅動器連接時，請使用連接用電纜線。

■品名看法

●電動夾爪

EH 4 T - AZ A K H

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦

①	系列名	EH ：EH系列
②	型號	3 ：寬36mm×高36mm（手指側） 4 ：寬46mm×高46mm（手指側）
③	手指種類	無：2爪型 T ：3爪型
④	搭載馬達	AZ ：AZ系列
⑤	附加功能	A ：無附加功能
⑥	馬達規格	K ：DC電源輸入規格
⑦	形狀	H ：附安裝外蓋 無：無安裝外蓋

●驅動器

AZD - K D

① ② ③

①	驅動器種類	AZD ：AZ系列驅動器
②	電源輸入	K ：DC24V
③	種類	D ：內藏定位功能型 X ：RS-485通訊附脈波列輸入型 無：脈波列輸入型 EP ：支援EtherNet/IP ED ：對應EtherCAT 驅動規範（Drive Profile） PN ：支援PROFINET

●連接用電纜線／可動連接用電纜線

CC 050 V Z 2 F 2

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦

①		CC ：電纜線
②	長度	005 ：0.5m 010 ：1m 015 ：1.5m 020 ：2m 025 ：2.5m 030 ：3m 040 ：4m 050 ：5m 070 ：7m 100 ：10m 150 ：15m 200 ：20m
③	追加號碼	
④	適用機種	Z ：AZ系列用
⑤	追加號碼	2 ：安裝尺寸 20mm、28mm用
⑥	電纜線種類	F ：連接用電纜線 R ：可動連接用電纜線
⑦	電纜線規格	2 ：DC電源輸入用

種類與售價

●電動夾爪

- ◇2爪型
附安裝外蓋



品名	建議售價（未稅）
EH3-AZAKH	22,000 元
EH4-AZAKH	22,000 元

- ◇3爪型
附安裝外蓋



品名	建議售價（未稅）
EH4T-AZAKH	22,000 元

- ◇3爪型
無安裝外蓋



品名	建議售價（未稅）
EH4T-AZAK	20,790 元

●驅動器

- ◇內藏定位功能型



品名	建議售價（未稅）
AZD-KD	13,310 元

- ◇RS-485通訊附
脈波列輸入型



品名	建議售價（未稅）
AZD-KX	13,310 元

- ◇脈波列輸入型



品名	建議售價（未稅）
AZD-K	11,610 元

- ◇對應EtherNet/IP



品名	建議售價（未稅）
AZD-KEP	14,670 元

- ◇EtherCAT
對應驅動規範（Drive Profile）



品名	建議售價（未稅）
AZD-KED	14,670 元

- ◇對應PROFINET



品名	建議售價（未稅）
AZD-KPN	14,670 元

●連接用電纜線／可動連接用電纜線

如電纜線需要彎曲，請使用可動連接用電纜線。

- ◇馬達／編碼器用



種類	長度 (m)	品名	建議售價 (未稅)
連接用電纜線	0.5	CC005VZ2F2	1,100 元
	1	CC010VZ2F2	1,100 元
	1.5	CC015VZ2F2	1,270 元
	2	CC020VZ2F2	1,470 元
	2.5	CC025VZ2F2	1,630 元
	3	CC030VZ2F2	1,830 元
	4	CC040VZ2F2	2,830 元
	5	CC050VZ2F2	3,320 元
	7	CC070VZ2F2	4,110 元
	10	CC100VZ2F2	5,350 元
	15	CC150VZ2F2	7,390 元
	20	CC200VZ2F2	9,400 元

種類	長度 (m)	品名	建議售價 (未稅)
可動連接用電纜線	0.5	CC005VZ2R2	2,470 元
	1	CC010VZ2R2	2,560 元
	1.5	CC015VZ2R2	2,670 元
	2	CC020VZ2R2	3,010 元
	2.5	CC025VZ2R2	3,070 元
	3	CC030VZ2R2	3,350 元
	4	CC040VZ2R2	3,700 元
	5	CC050VZ2R2	4,280 元
	7	CC070VZ2R2	5,460 元
	10	CC100VZ2R2	7,150 元
	15	CC150VZ2R2	10,090 元
	20	CC200VZ2R2	12,950 元

附件

●電動夾爪

2爪型	3爪型
使用說明書 1套	無

●驅動器

種類	附件	連接器
內藏定位功能型 RS-485通訊附脈波列輸入型 脈波列輸入型		CN1用（1個） CN4用（1個）
對應EtherNet/IP 對應EtherCAT驅動規範 對應PROFINET		CN1用（1個） CN4用（1個） CN7用（1個）

●連接用電纜線／可動連接用電纜線

種類	附件	使用說明書
連接用電纜線		—
可動連接用電纜線		1套

與模組產品組合使用的驅動器、電纜線皆與**αSTEP AZ**系列共用。

本公司備有**αSTEP AZ**系列的個別產品目錄。
選用產品時，請一併參考個別產品目錄（V-184）或mini驅動器的個別產品目錄（V-209）。



規格表的用語說明

種類	2爪	3爪
最大夾持力	夾持工作物的最大力量。	
反覆定位精度	從同一方向反覆進行定位至同一位置時所產生的誤差值。 (精度是在一定溫度、一定負載下的數值。)	-
齒隙	固定馬達軸時，手指的間隙。	-
行程	手指可開關的最大距離。	-
夾持徑	-	夾持的工作物直徑。
減速比	-	係指馬達的輸入轉速與手指轉速的比。
最高速度	手指可開關的最高速度。	
最大加速度	手指可開關的最大加速度。	-
推壓速度	推壓運轉（夾持動作）的運轉速度。	
最小移動量	出貨時設定之每一脈波的移動量。	-
容許載重	可容許的外力。	-
靜容許慣量	夾持時可容許的慣量。	-
容許推力載重	-	對手指的軸向所施加的容許載重。
容許懸吊載重	-	對手指的直角方向所施加的容許載重。

● 負載慣量判定公式

$$\frac{|\Delta M_P|}{M_P} + \frac{|\Delta M_Y|}{M_Y} + \frac{|\Delta M_R|}{M_R} \leq 1$$

ΔM_P ：垂直方向的負載慣量 (N·m)

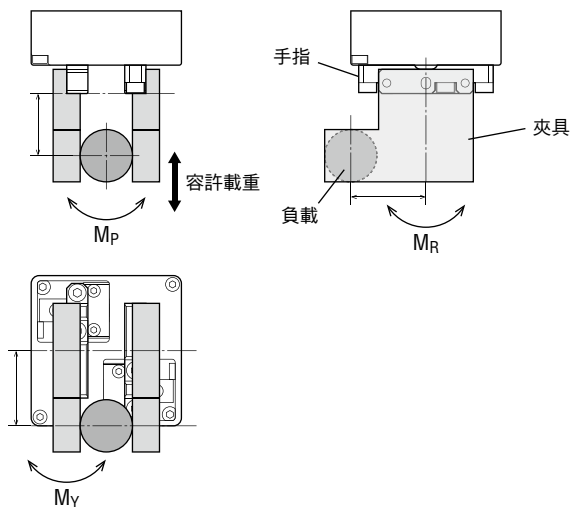
ΔM_Y ：水平方向的負載慣量 (N·m)

ΔM_R ：滾動方向的負載慣量 (N·m)

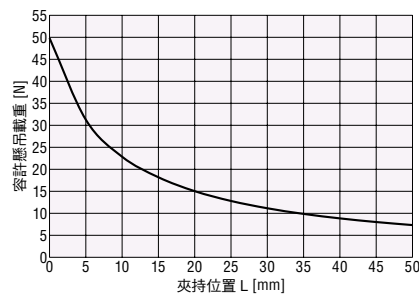
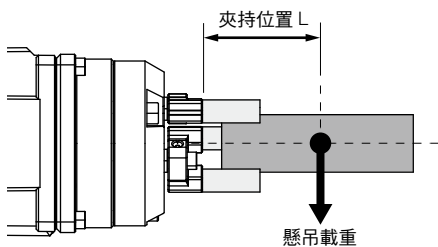
M_P ：垂直方向的容許慣量 (N·m)

M_Y ：水平方向的容許慣量 (N·m)

M_R ：滾動方向的容許慣量 (N·m)



● 懸吊載重與夾持位置的關係（參考值）



規格

2爪型

模組產品品名		附安裝外蓋	EH3-AZAKH	EH4-AZAKH
(搭載馬達: AZ 系列)			AZM14	AZM24
最大夾持力〔N〕			7	25
反覆定位精度〔mm〕	單側		±0.02	±0.02
齒隙〔mm〕	單側		0.2	0.1
行程〔mm〕	兩側		15	25
	單側		7.5	12.5
最高速度〔mm/s〕	兩側		156	156
	單側		78	78
最大加速度〔m/s ² 〕	兩側		20	20
	單側		10	10
推壓速度〔mm/s〕	兩側		20	20
	單側		10	10
最小移動量〔mm〕	兩側		0.02	0.02
	單側		0.01	0.01
容許載重〔N〕			2	5
靜容許慣量〔N·m〕*			M _P : 0.7 M _Y : 0.2 M _R : 0.2	M _P : 1.2 M _Y : 0.12 M _R : 0.4

*手指前端的靜容許慣量。使用時請考慮負載與夾具的重量、夾持力（包含衝擊載重）。

注意事項

- 實際可搬運的負載重量會因夾具、負載的摩擦係數、加速度等大幅變化。
使用時請以夾持力的1/10為上限，保持充分的餘裕。

3爪型

模組產品品名	附安裝外蓋	EH4T-AZAKH
	無安裝外蓋	EH4T-AZAK
(搭載馬達: AZ 系列)		AZM24
減速比		5
最大夾持力〔N〕		50
夾持徑〔mm〕*1*2	夾持工作物的外徑	φ2~φ24
	夾持工作物的內徑	φ14~φ36
最高速度〔r/min〕*3		1200
推壓速度〔r/min〕*3		12
容許推力載重〔N〕		15
容許懸吊載重〔N〕*4		23

*1 針對夾持物的直徑(D)考量約0.5mm(最小值)的間隙後的值。

*2 夾具直徑(d)為φ6mm時。

*3 指手指的轉速。

*4 為距離夾具安裝面10mm的值。為負載、夾具重量及夾持力(包含衝擊載重)的合計值。

注意事項

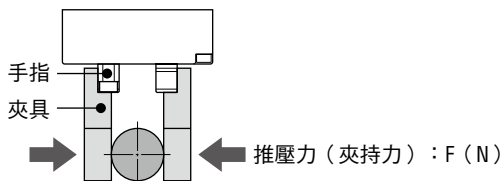
- 實際可搬運的負載重量會因夾具、負載的摩擦係數、加速度等大幅變化。
使用時請以夾持力的1/10為上限，保持充分的餘裕。
- 夾持力可能因夾持物及夾具的設計而超過最大夾持力。
若於此狀態使用，可能導致產品損壞。
若會超過最大夾持力，請調整運轉電流，以便使實際夾持力小於最大夾持力。

■推壓力（夾持力）與電流的關係

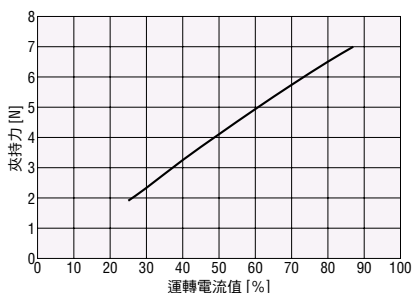
電動夾爪的夾持動作靠推壓運轉運作。
推壓力（夾持力）由運轉電流設定。

●2爪型 推壓力（夾持力）參考值

表示推壓力（夾持力）與電流的參考值。
實際的推壓力（夾持力）請確認實機。

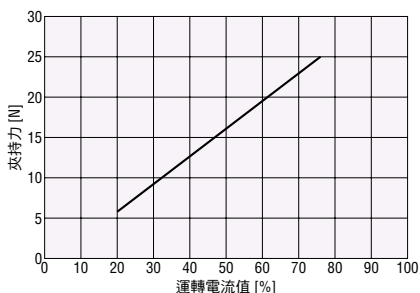


EH3-AZAKH



- 推壓運轉的夾持力請設定在7N以下。
- 推壓運轉的運轉速度請設定在10mm/s以下（單側）。

EH4-AZAKH

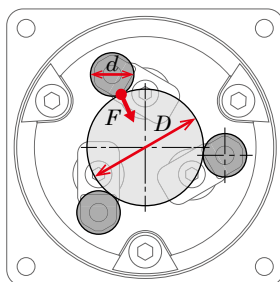
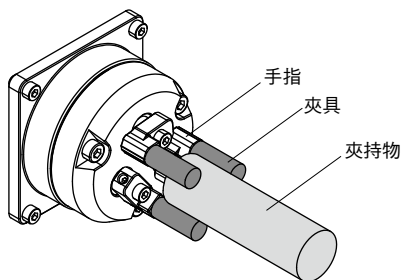


- 推壓運轉的夾持力請設定在25N以下。
- 推壓運轉的運轉速度請設定在10mm/s以下（單側）。

●3爪型 推壓力（夾持力）參考值

此處所展示的是在各運轉電流下，夾持物外徑（或內徑）、夾具直徑及夾持力的參考值。
實際的推壓力（夾持力）請確認實機。

3爪型的夾持力會因所夾持的工作物大小而有所變化。

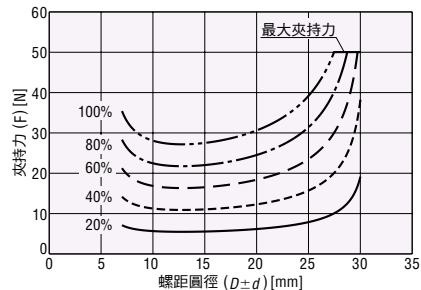


正面圖

F ：夾持力〔N〕
 d ：夾具直徑〔mm〕
 D ：夾持物外徑（或內徑）〔mm〕

●夾持物、夾具的直徑與推壓力（夾持力）的關係[參考值]

可藉由運轉電流值（%）設定夾持力。

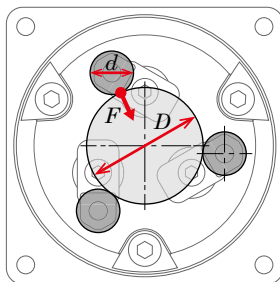
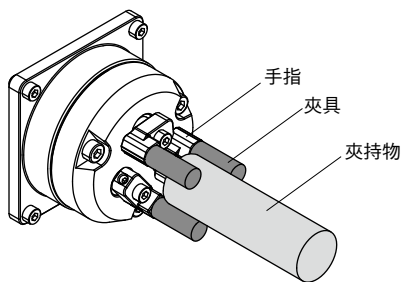


- 夾持夾持物外徑時
 $D+d$ ：螺距圓徑〔mm〕
- 夾持夾持物內徑時
 $D-d$ ：螺距圓徑〔mm〕

◆夾持力、夾持徑 公式

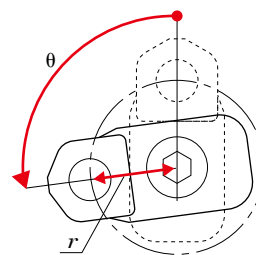
可由下列公式求出夾持力。

●夾持力會因夾持物直徑而有所變化，因此請依據夾持物大小、重量、強度等調整夾持力。



正面圖

F ：夾持力〔N〕
 d ：夾具直徑〔mm〕
 D ：夾持物外徑（或內徑）〔mm〕



手指動作

r ：夾具運轉半徑〔mm〕（=6.4）
 θ ：手指運轉角度（°）

●夾持力公式

$$F = \frac{0.174}{r \times 10^{-3}} \div \sin \left\{ \theta - \tan^{-1} \left(\frac{r \times \sin \theta}{9.05 + r \times \cos \theta} \right) \right\}$$

●夾持徑公式

●夾持夾持物外徑時

$$D = 2 \times \sqrt{(9.05 + r \times \cos \theta)^2 + (r \times \sin \theta)^2} - d$$

●夾持夾持物內徑時

$$D = 2 \times \sqrt{(9.05 + r \times \cos \theta)^2 + (r \times \sin \theta)^2} + d$$

■驅動器部規格

品名			AZD-KD、AZD-KX、AZD-K	AZD-KEP、AZD-KED、AZD-KPN
主電源	輸入電壓	EH3	DC24V±5%	
		EH4		
	輸入電流	EH3	0.5A	0.4A
		EH4	1.6A	1.6A
控制電源	輸入電壓		—	DC24V±5%
	輸入電流		—	0.15A

■一般規格

		電動夾爪	驅動器
耐熱等級		130（B）	—
絕緣電阻		如以下所示，利用DC500V高阻錶測量其值為100MΩ以上。 ・外殼—馬達線圈間	如以下所示，利用DC500V高阻錶測量其值為100MΩ以上。 ・保護接地端子—電源端子間
絕緣耐壓		如下所示，施加電壓1分鐘亦無異常。 ・外殼—馬達線圈間 AC0.5kV 50Hz或60Hz	—
使用環境（動作時）	環境溫度	0～+40℃（無凍結）*	0～+50℃（無凍結）
	環境溼度	85%以下（無結露）	
	使用環境	無腐蝕性氣體、灰塵。避免直接接觸水、油等。	
保護等級		—	IP10

* 依本公司測量條件

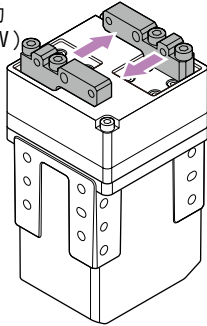
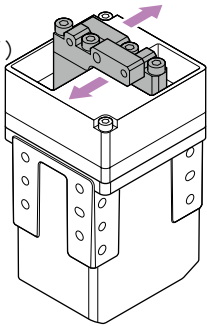
注意事項

●進行絕緣電阻測量、絕緣耐壓測試時，請分開馬達和驅動器。此外，馬達的ABZO編碼器部請勿進行這些測試。

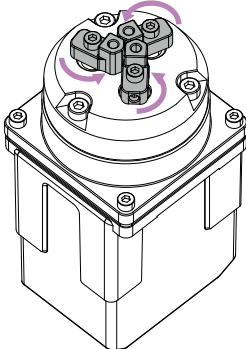
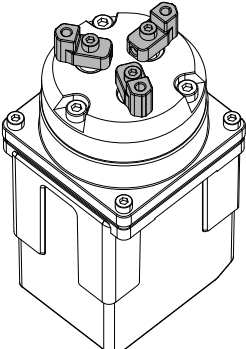
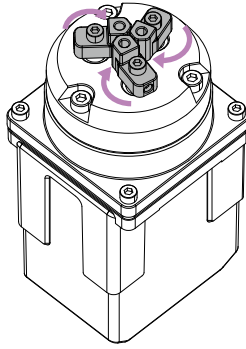
移動方向

出貨時，移動方向設定如下。

2爪型

移動方向	移動方向
往內側移動 +方向 (CW) 	往外側移動 -方向 (CCW) 

3爪型

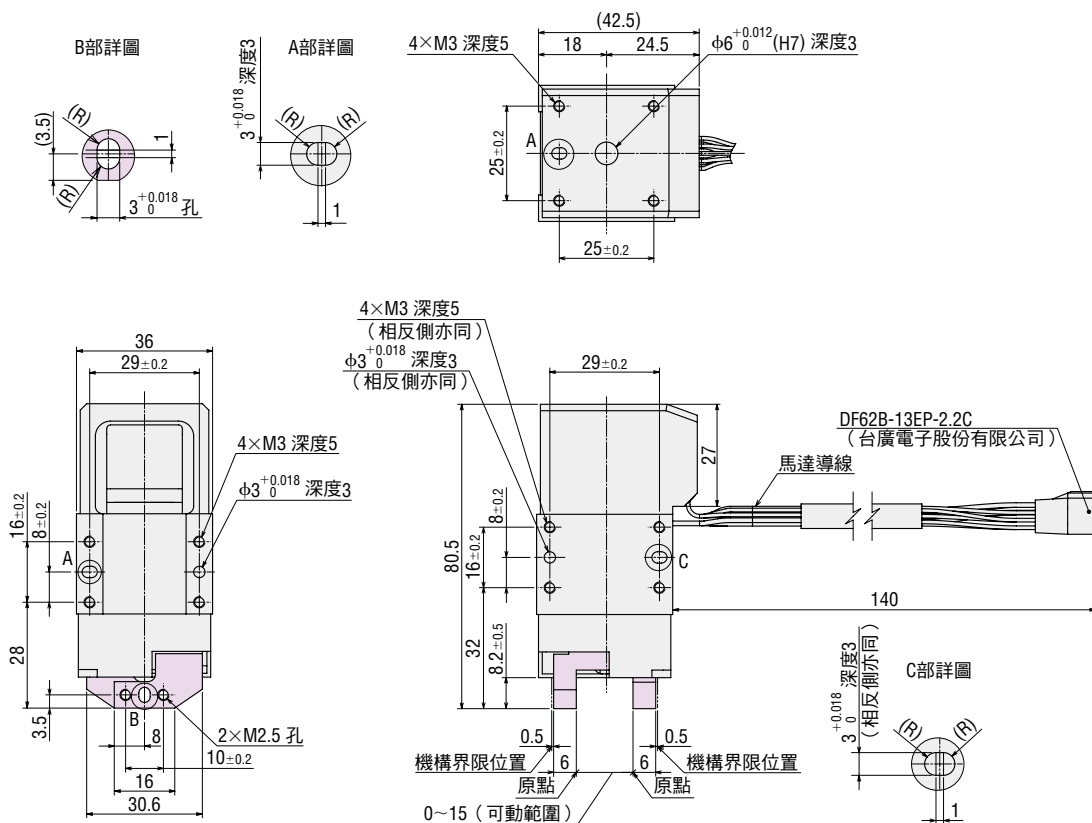
移動方向	移動方向	移動方向
往內側移動 (關閉) -方向 (CCW) 	原點 (開啟) 	往內側移動 (關閉) +方向 (CW) 

■外形圖 (單位mm)

●2爪型 附安裝外蓋

2D & 3D CAD

品名	重量kg	2D CAD
EH3-AZAKH	0.2	D7908



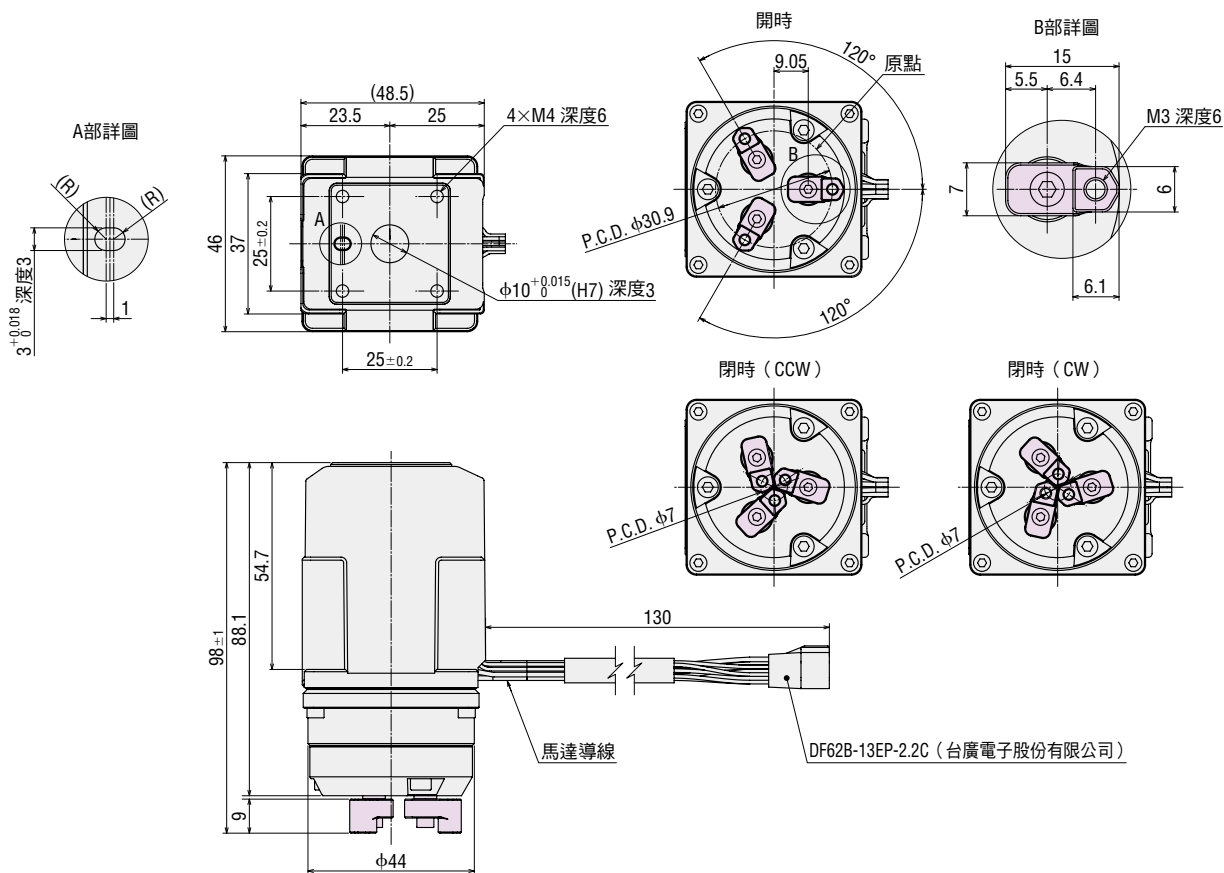
●色部分為可動部。

● 3爪型

◇ 附安裝外蓋

2D & 3D CAD

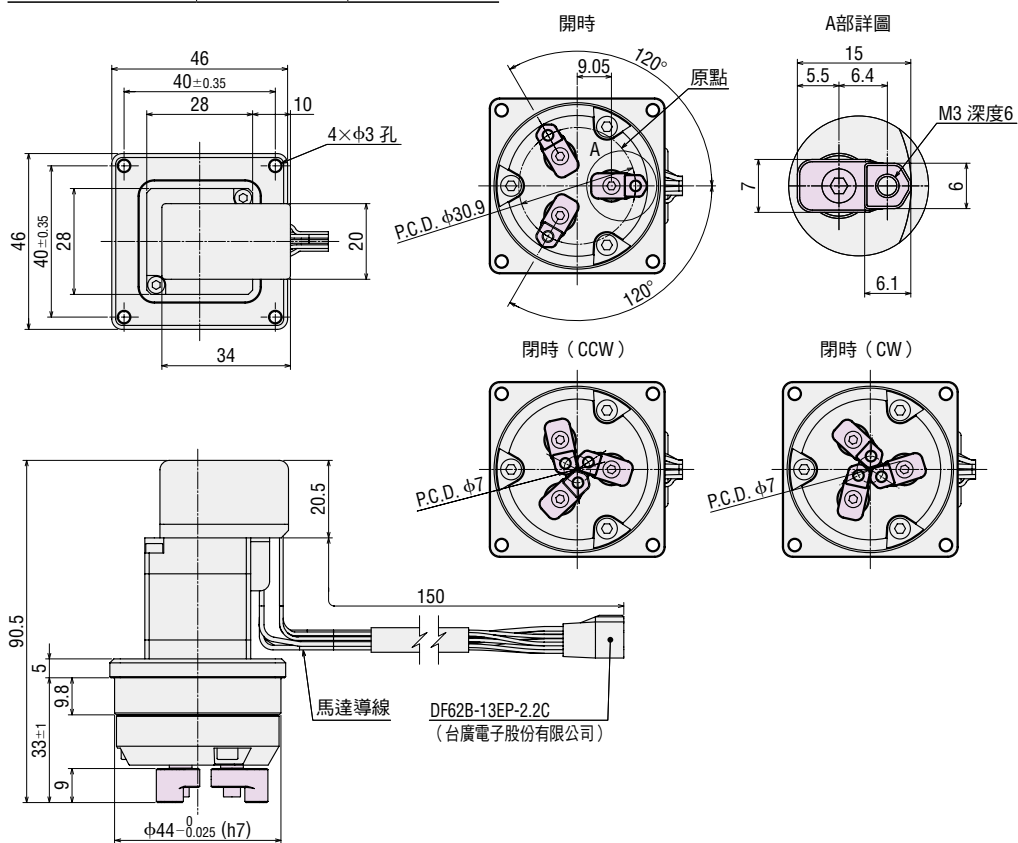
品名	重量 kg	2D CAD
EH4T-AZAKH	0.38	D7923H



◇ 無安裝外蓋

2D & 3D CAD

品名	重量 kg	2D CAD
EH4T-AZAK	0.28	D7923



● 色部分為可動部。

周邊機器

機器人用安裝凸緣

此為可安裝到市售工業機器人上的凸緣。

有助於減低設計及製作治具的工時。

此外，機器人側的安裝凸緣符合ISO9409-1 (JIS B 8436)。

可安裝於各機器人廠商的SCARA機器人和垂直多關節機器人。

種類與售價

品名	建議售價 (未稅)	機器人側ISO規格	適用產品
P3F1	4,850 元	符合ISO 9409-1-31.5-4-M5	EH3-AZAKH
P3F2	4,850 元		EH4-AZAKH EH4T-AZAKH
P5F1	4,850 元		EH3-AZAKH
P5F2	4,850 元	符合ISO 9409-1-50-4-M6	EH4-AZAKH EH4T-AZAKH

附件

定位PIN、內六角螺栓*、使用說明書

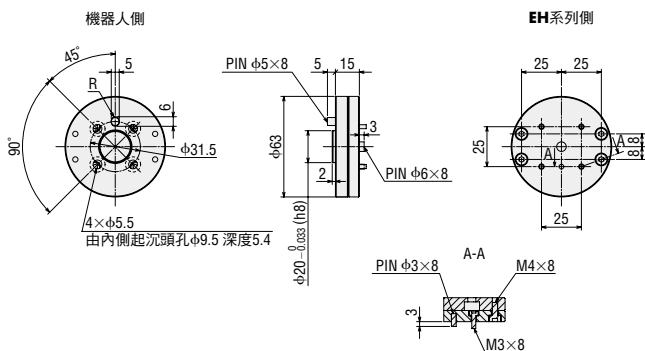
*工業用請客戶自備連結工業機器人和機器人安裝用凸緣時所需的螺絲。

外形圖 (單位mm)

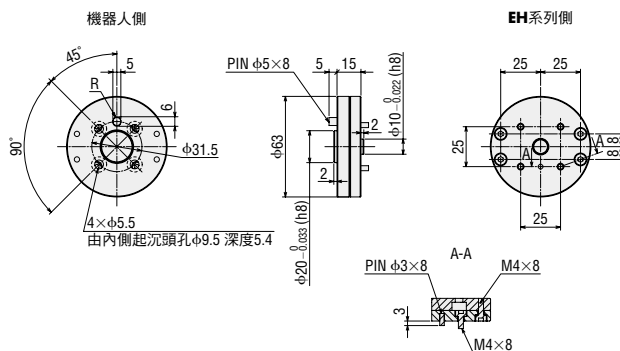
2D & 3D CAD

品名	重量kg	2D CAD
P3F1	0.13	D7919
P3F2		D7920
P5F1		D7921
P5F2		D7922

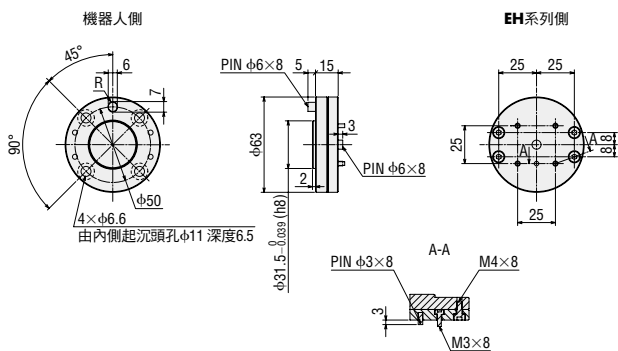
◇P3F1



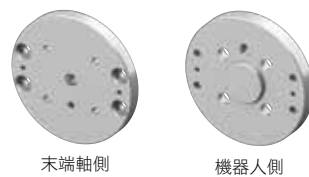
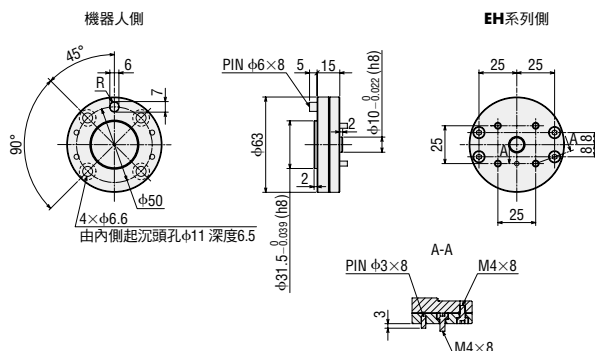
◇P3F2



◇P5F1

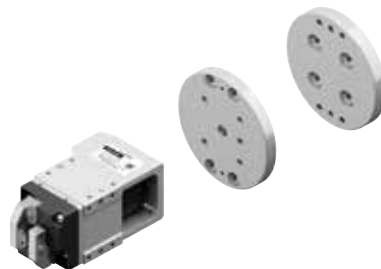


◇P5F2



末端軸側

機器人側



組合示意圖

台灣東方馬達股份有限公司

商談・技術諮詢

客戶諮詢中心

TEL : 0800-060708

報價・訂購・CAD下載

東方馬達官網

www.orientalmotor.com.tw

- 本目錄上相關產品之價格和交期僅供參考，價格均為建議售價（台幣），產品從成立買賣契約到出貨所需之工作天數，工作天不含例假日，且視訂購數量及庫存、天氣或交通等不可抗力因素可能有所變動。實際售價和交期請以各營業據點、網頁公開資訊為準，本公司保留隨時更動本目錄內容之權利，恕不另行通知。
- 本目錄中刊載產品的產品製造事業所，已取得品質管理系統ISO9001及環境管理系統ISO14001認證。
- 本目錄所刊載內容因應實際狀況可能異動，而產品的性能及規格亦可能因改良未經預告即逕行變更，敬請見諒。
- 如需進一步了解產品詳情，請洽本公司或客戶諮詢中心0800-060708。
- 本目錄所刊載的公司名稱及商品名稱分別為各公司的商標或註冊商標。
- Orientalmotor為台灣東方馬達股份有限公司的註冊商標。



安全注意事項

- 使用時，請詳讀使用說明書後正確使用。
- 本目錄所刊載的產品為產業用及機器組裝用。請勿用於其他用途。