

NEW

THK

ピッキングロボットハンド

PRS-A

4指12軸

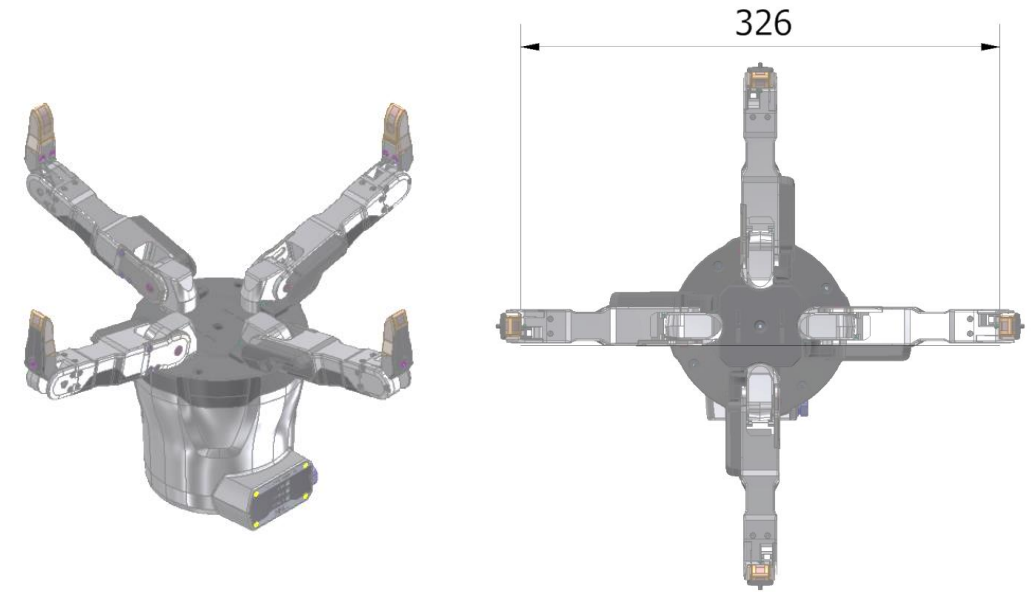


関節構成

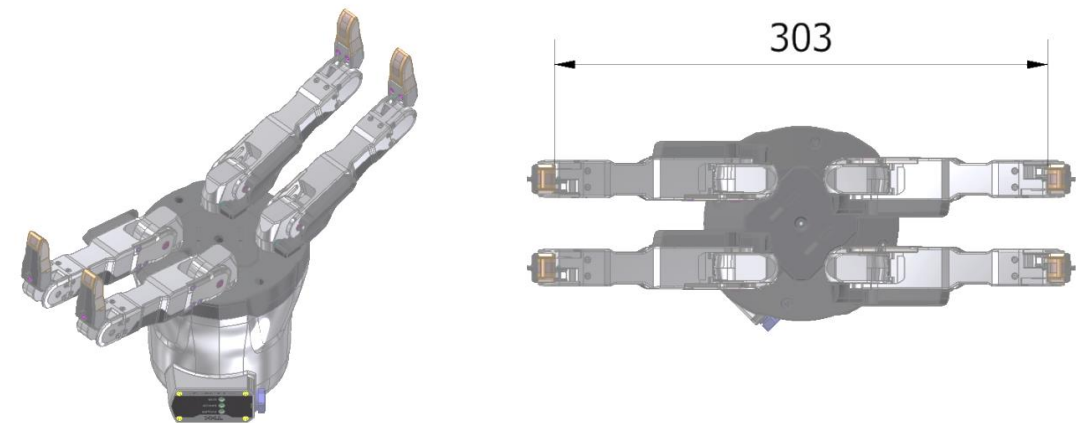


姿勢と最大指間距離

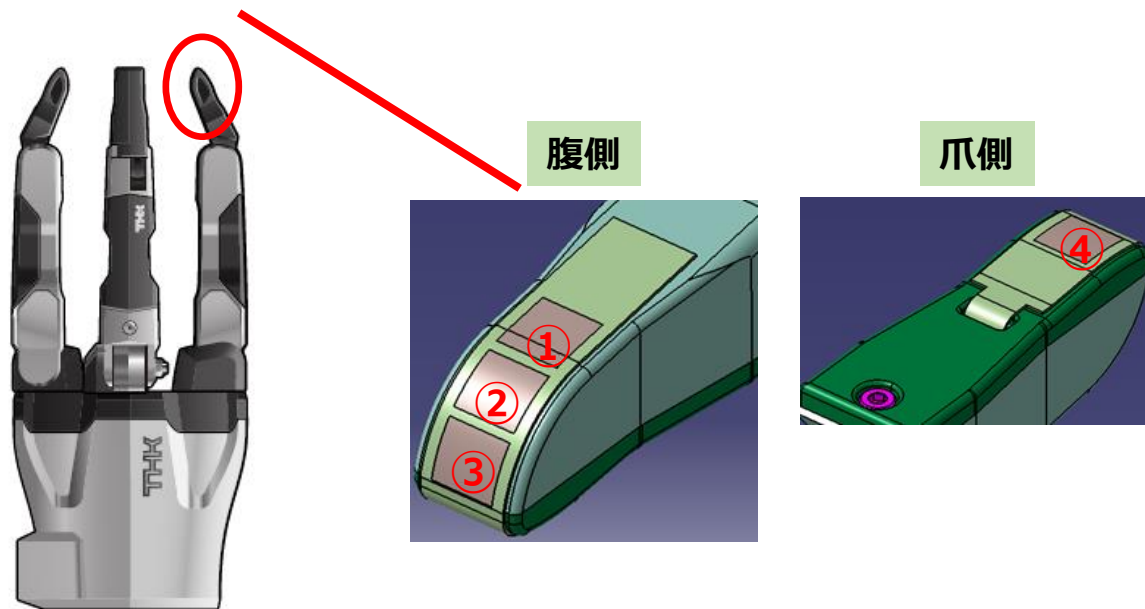
十字姿勢



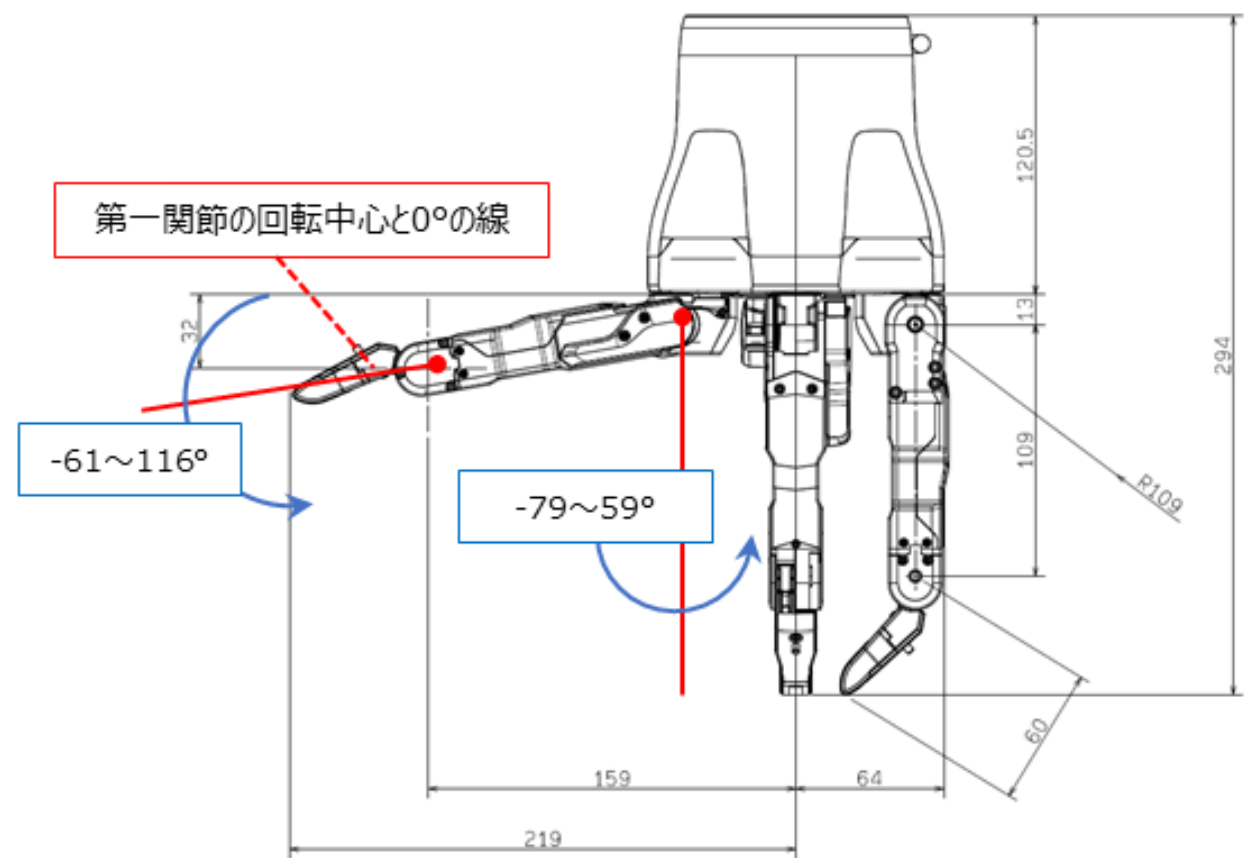
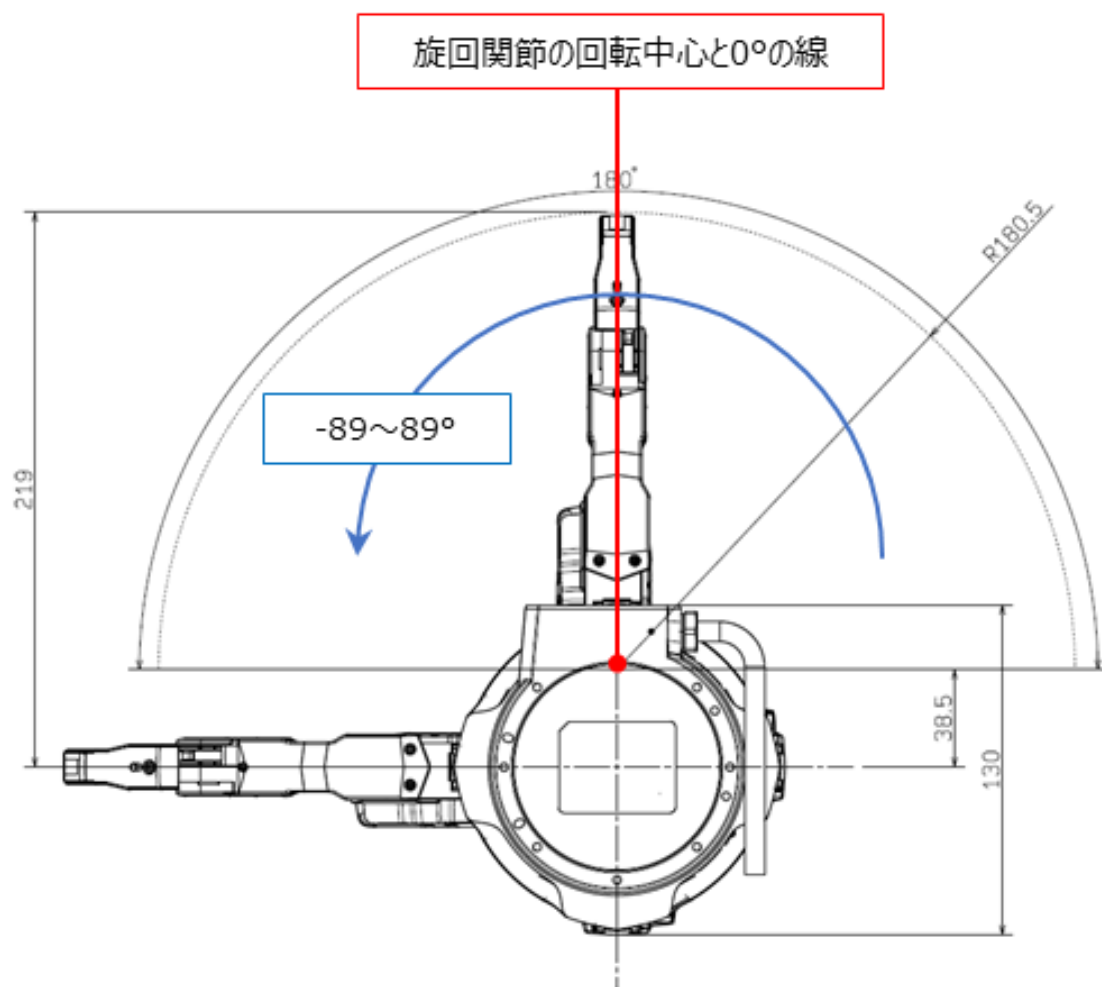
2対2姿勢



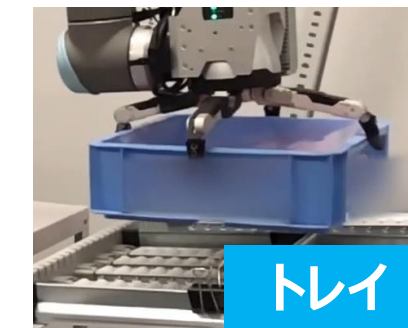
指先センサ



動作範囲

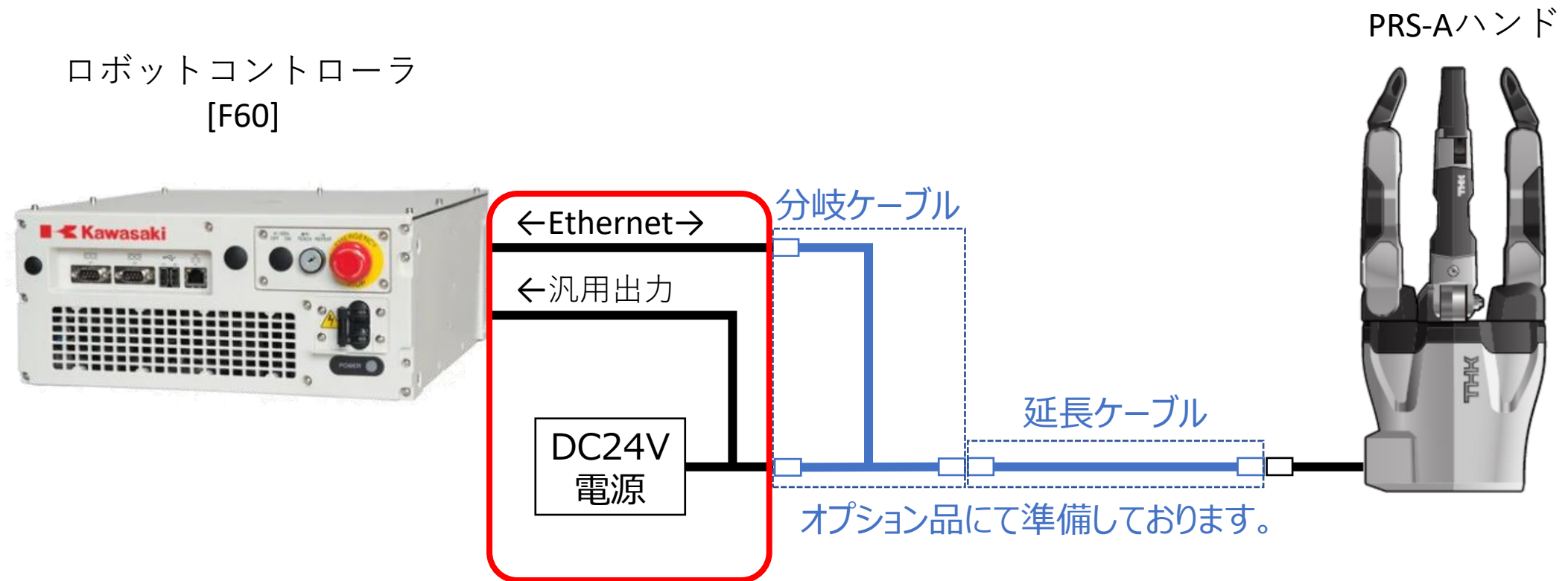


ターゲットアイテム例



その他の形状については、ご相談下さい

接続図



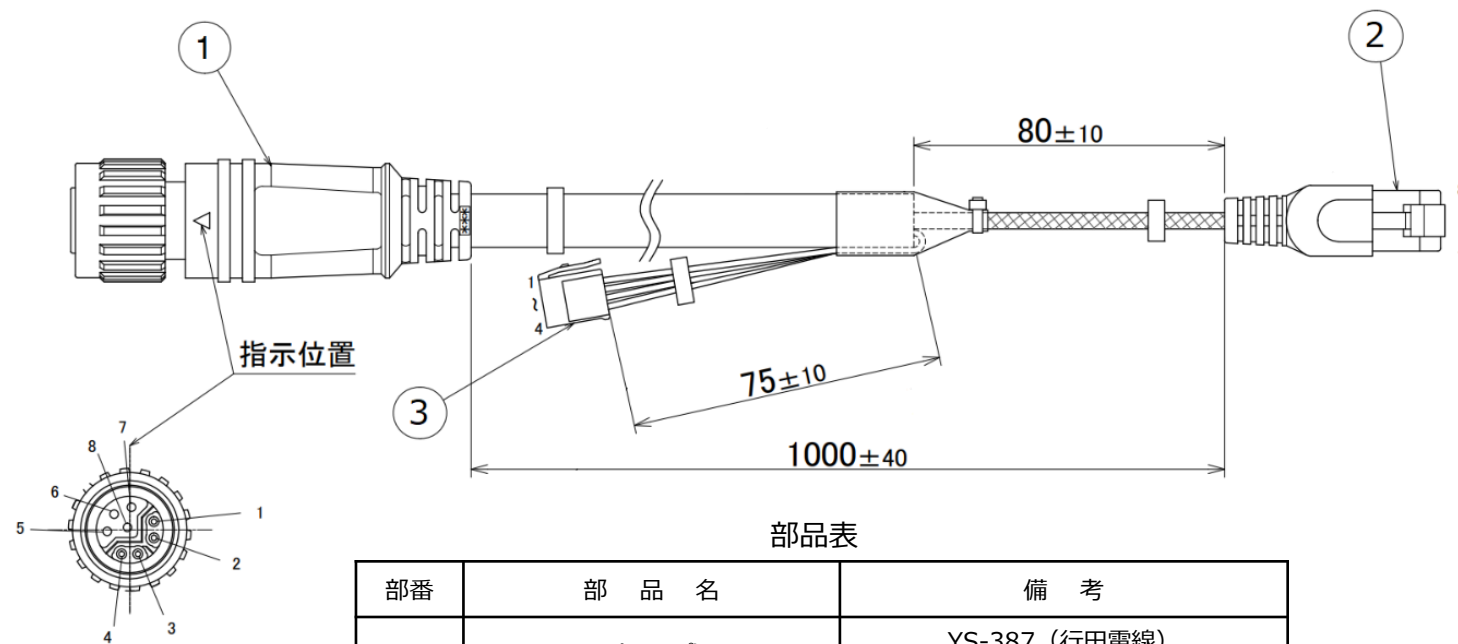
お客様にてご用意ください。

ご用意品一覧

項目	仕様
Ethernet延長ケーブル	CAT5e以上
汎用出力ケーブル	出力電流0.5Amax
DC24V電源	DC24V±10% 4.5Amax
電源ケーブル	

オプション

分岐ケーブル



部品表

部番	部品名	備考
1	M12コネクタ (Yタイプ) ソケット	YS-387 (行田電線) 延長ケーブルと接続
2	RJ45コネクタ	Ethernet ロボットコントローラと接続
3	コネクタ(e-CON)	37104-2206-000FL (スリーエム) DC24V電源と接続

ピン配線表

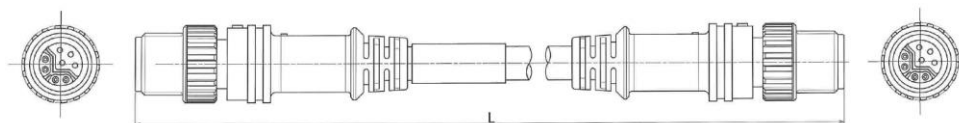
M12側	ケーブル		端末側	
	色	サイズ	RJ45	e-CON
1	橙/白	26AWG	1	-
2	橙	26AWG	2	-
3	緑/白	26AWG	3	-
-	-	-	4	-
-	-	-	5	-
4	緑	26AWG	6	-
-	-	-	7	-
-	-	-	8	-
5	青	20AWG	-	1
6	白	20AWG	-	2
7	茶	20AWG	-	3
8	黒	20AWG	-	4

ピン配線表 ③コネクタ(e-CON)

ピン番号	信号名	備考
1	GND	電源GND
2	COM	ハンド出力信号
3	+24V	電源(DC24V)
4	OUT	ハンド出力信号

延長ケーブル

※延長ケーブルは4.5mと12.5mの
2種類用意しております。



L:4.5m,12.5m

指サック

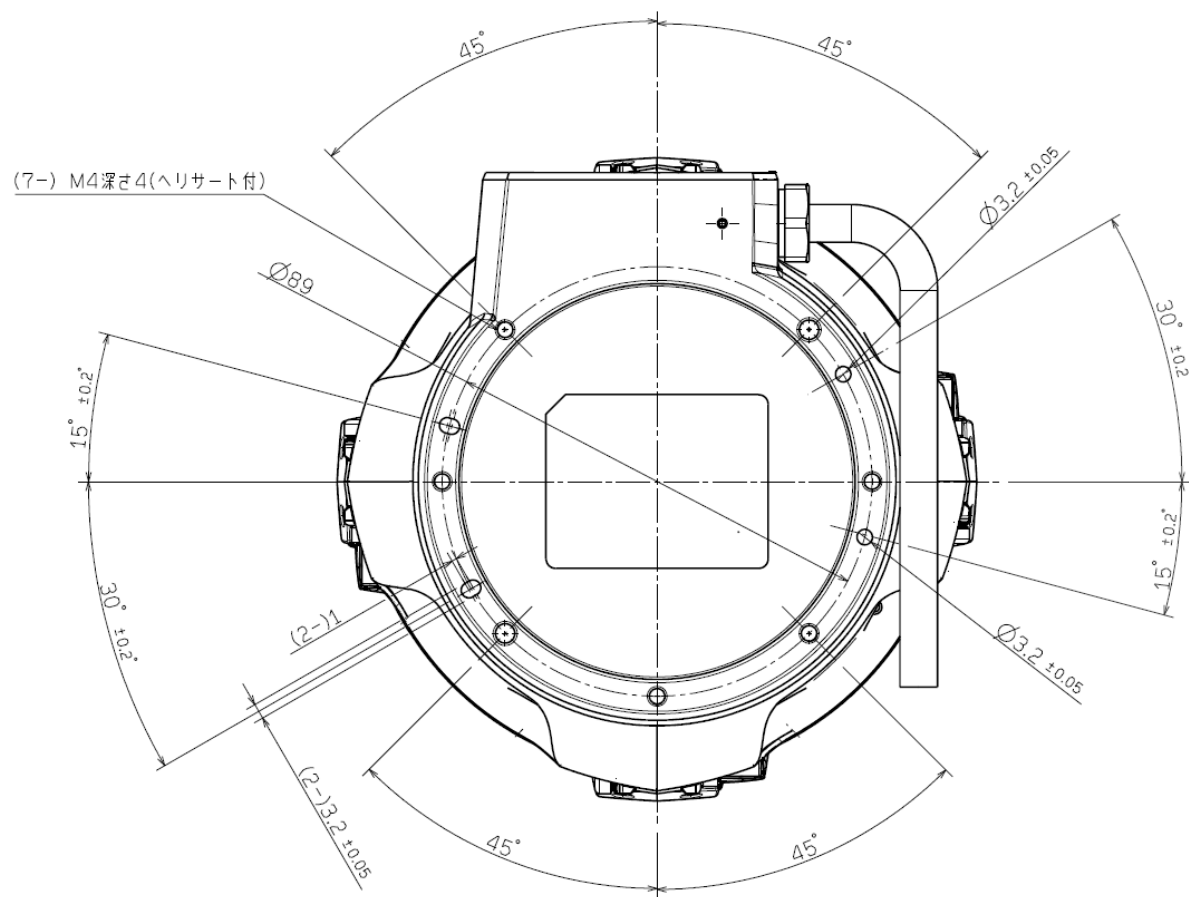


交換目安

使用回数：70,000回

使用期間：1ヶ月

取り付け方法



諸元

項目	仕様値
許容トルク (モータ回転方向)	第一関節：0.26N・m 第二関節：40N・m 旋回関節：0.48N・m
最大関節速度	第一関節：98.3rpm 第二関節：19.6rpm 旋回関節：95.9rpm
最大把持能力	1kg
指令分解能	0.1°
外部出力	指先センサ反応ON/OFF状態
制御方式	Ethernet TCP/IP Socket通信 (ハンド側がサーバ)
保護機能	<ul style="list-style-type: none"> ・システムエラー ・電圧異常 ・過電流保護 ・モータ電子サーマル ・過速度 ・位置ずれ検知
質量	2.4kg
周囲温度	0~40℃ (凍結しないこと)
周囲湿度	10~90%RH(結露なきこと)
電源電圧	DC24V±10%
最大消費電流	4.5A
設計寿命	648万回の把持動作

- 本カタログに記載の図・写真と実際の製品とでは異なる場合があります。
- 改良のため予告なしに、外観・仕様等を変更することがありますので、ご採用の時は事前にお問い合わせください。
- カタログの制作には慎重を期しておりますが、誤字・脱字等により生じた損害については、責任を負いかねますのでご了承ください。
- 本製品は、弊社の梱包、荷姿で、高温、低温、多湿を避け、結露のない水平な状態で通電せず保管してください。
- 弊社製品・技術の輸出及び輸出のための販売につきましては、外国為替及び外国貿易法、及びその他の法令の遵守を基本方針としております。尚、弊社製品の単品での輸出については、予めご相談ください。



安全に関する注意

製品を安全にお使いいただくために、ご使用前に必ず「取扱説明書」をよくお読みになり、内容を十分にご理解の上、安全のための注意事項、設置・使用環境について厳守してください。

無断転載を禁ずる

THK株式会社

本社 〒108-8506 東京都港区芝浦2-12-10 TEL.03-5730-3911 FAX.03-5730-3915

www.thk.com

【製品・技術に関するお問い合わせ先】

サービスロボット事業部 PRSカンパニー

〒144-0033 東京都大田区東糞谷4-9-16 テクノセンター

 03-5735-0222

 thk-prs@thk.co.jp



Technical Document A030-Z106190