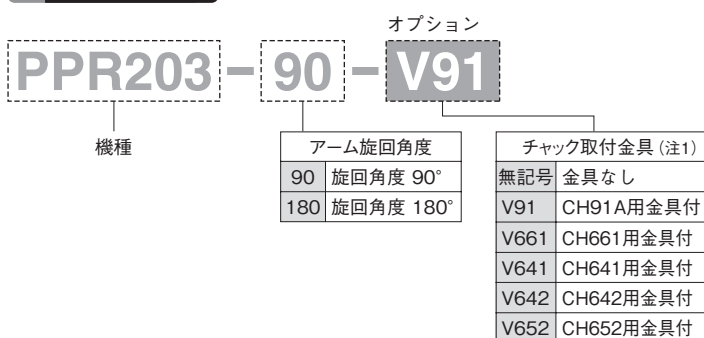


特長

- 衝撃のない高速移動
カムによる速度制御で旋回端における衝撃を緩和し、高速動作が可能
- コンパクトサイズ
82×62に入るコンパクトボディで高いスペース効率
- 使いやすさ
5ポート電磁弁を使えば、1つのバルブで「上げる」「旋回する」「下げる」の動作を行なうことから制御が簡単



型式基準



(注1) この型式はチャック取付金具のみで、チャック本体は含んでおりません。
取付金具のみのご用命は本体形式-V91とご注文ください。例) PPR203-V91
また、CH72をお使いいただく場合は、チャック取付金具は不要です。チャックホルダーに直接固定し、お使いください。
上記以外のチャックをご要望の場合は弊社までご相談ください。
また、PPR203両旋回端検出スイッチは標準で内蔵しております。

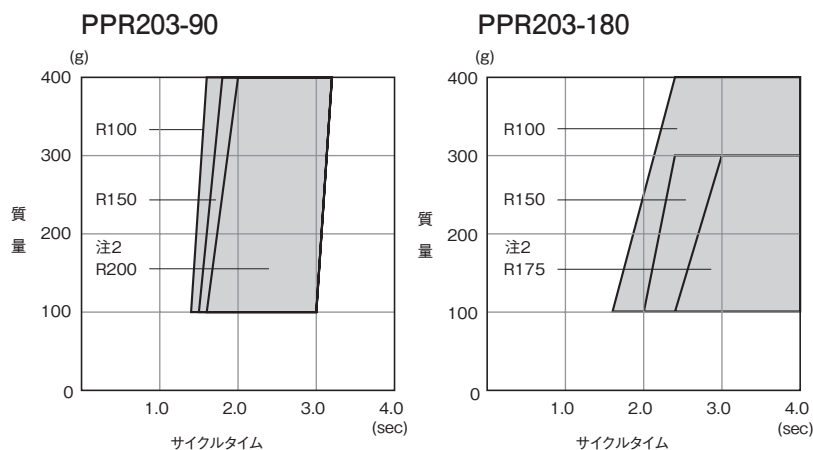
仕様

型 式	PPR203
使用流体	清浄エア
使用圧力	0.3~0.7MPa
周囲温度	5~60°C
潤 滑	リチウム石鹸基グリス
繰り返し精度	±0.05mm
クッション	ラバークッション
サイクルタイム	1.4sec(最小)
旋回半径	200mm(最大) (注2)
旋回角度	90°、180°
最大負荷質量	400g(最大)
垂直ストローク	50(直線部分25) (注3)
シリンダ径	φ15mm
本体質量	2.5kg

(注2) 標準品の旋回半径は150mm(最大)となっております。
151mm~200mmをご希望の場合は弊社まで
ご相談ください。

(注3) 上昇端手前25mmから旋回運動を始めます。

サイクルタイムと可搬質量



上記の値は、チャック質量を含みます。質量オーバーでのご使用は故障の原因となりますので
ご注意ください。

なお、上記サイクルタイムにはチャック動作の時間を含んでおりません。

平行タイプ
エアチャック
特殊タイプ

エジエクタ
バキユームエジエクタ
パッド

シートストローク
スライドシリンダ
ミドルストローク

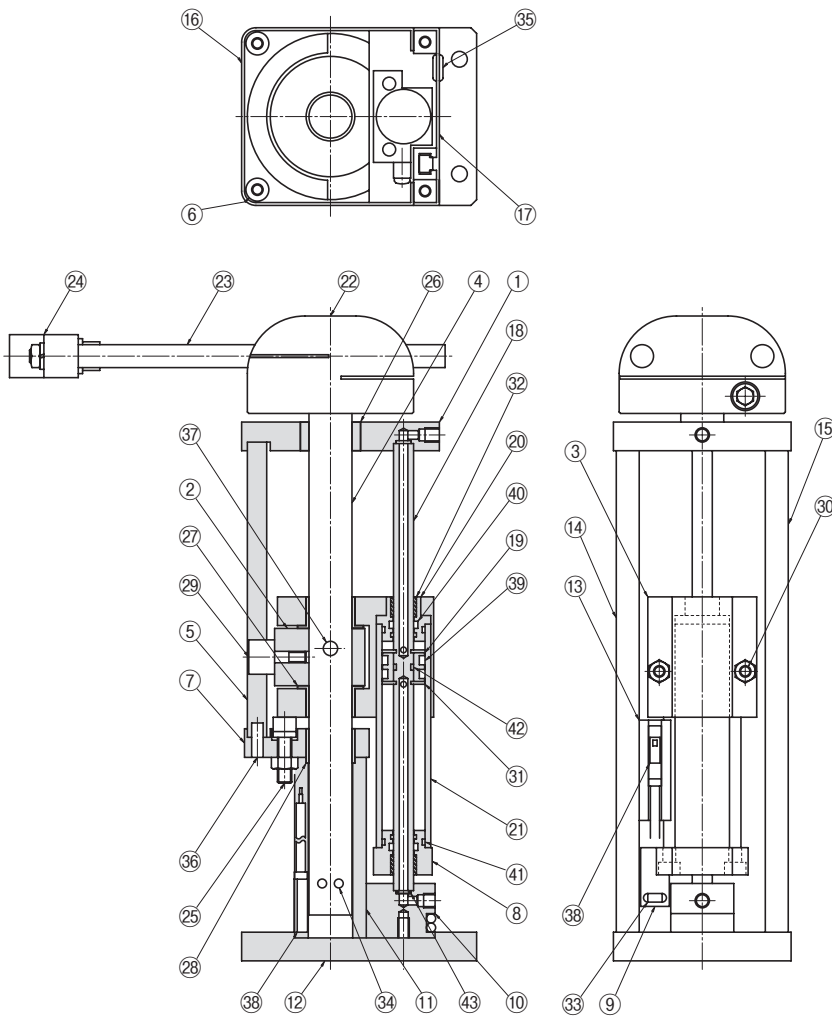
ロングストローク

低出力タイプ
ロータリアクチュエータ
高出力タイプ

小型高速タイプ
高精度タイプ
ピックアンドプレース

位置検出スイッチ

構造



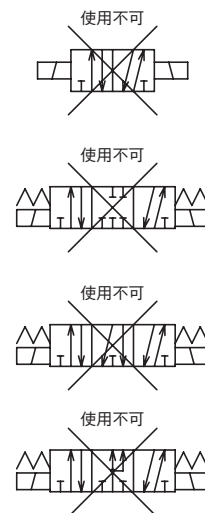
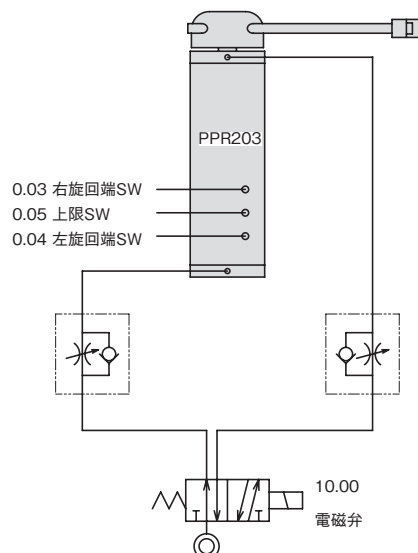
No.	名称	材質
1	プレート(上)	アルミ合金
2	カムホルダー	炭素鋼
3	取付ブロック	アルミ合金
4	出力軸	ステンレス鋼
5	ガイドカム	炭素鋼
6	タイロッド(1)	軟鋼
7	中間プレート	アルミ合金
8	シリンダヘッド	アルミ合金
9	マグネットホルダー	アルミ合金
10	エアポートブロック	アルミ合金
11	下部フレーム	アルミ合金
12	プレート(下)	アルミ合金
13	センサーレール	アルミ合金
14	タイロッド(2)	軟鋼
15	タイロッド(3)	軟鋼
16	カバー(本体)	アルミ合金
17	カバー(裏)	アルミ合金
18	ピストンロッド	炭素鋼
19	ピストン	黄銅
20	シリンダヘッド	アルミ合金
21	チューブ	アルミ合金
22	アームホルダー	アルミ合金
23	アーム	ステンレス鋼
24	チェックホルダー	アルミ合金
25	ストップねじ	炭素鋼
26	サーメットブッシュ	ばね鋼
27	フランジブッシュ	樹脂
28	ブッシュ	青銅
29	カムフォロア	軸受鋼
30	六角穴付止ねじ	—
31	K形止め輪	ばね鋼
32	ブッシュ	青銅
33	マグネット	希土類
34	マグネット	希土類
35	グロメット	樹脂
36	スプリングピン	ばね鋼
37	スプリングピン	ばね鋼
38	リードスイッチ	NSH-24V
39	ピストンパッキン	ニトリルゴム
40	ロッドパッキン	ニトリルゴム
41	Oリング	ニトリルゴム
42	Oリング	ニトリルゴム
43	Oリング	ニトリルゴム

配管例

1. 接続

左旋回下降端、または右旋回下降端が原位置となります。
メータアウト(排気絞りの)スピードコントローラ(速度制御弁)と5ポート・シングルソレノイドの電磁弁を、図4のように接続してください。

■ 図4 エア回路



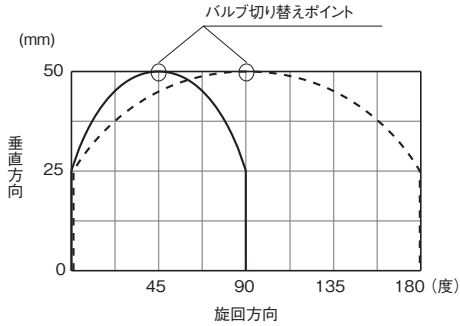
パッキンセット

パッキンセットをご要望の際は
本体型式・パッキンセットとご用命ください。

例) PPR203-パッキンセット

制御方法

5ポート電磁弁を使用し、スタート信号でバルブを動作させ、上限スイッチのON信号でバルブを一度切り替えて動作させます。



2. 制御方法

原位置を右側下降端とし、

右旋回端SWがONしているとします。

1. 電磁弁をONする。
アームが左旋回して、中間位置に到着します。
2. 上限スイッチがONする。
3. 電磁弁をOFFする。
アームがさらに左旋回して、左下降端に到着します。
4. 左旋回端SWがONする。
5. チャックの作動時間(0.5秒)をタイマーで設定する。
6. 電磁弁をONする。
アームが右旋回して、中間位置に到着します。
7. 上限スイッチがONする。
8. 電磁弁をOFFする。
アームがさらに右旋回して、右下降端に到着します。
9. 右旋回端SWがONする。
10. チャックの作動時間(0.5秒)をタイマーで設定する。
11. 1に戻り動作を繰り返します。

■ 図5 制御プログラムの一例

