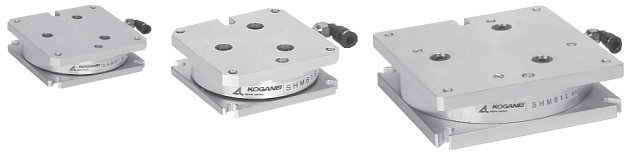


미니비트
노크
멀티 마운트
지그C
펜
슬립
트윈포트
다이나
미니 가이드
게이드부착기 φ6~10
게이드부착기 φ12~63
트윈 로드 φ6
트윈 로드B
알파 트윈로드
액시스 실린더
슬라이드 유니트
로드 슬라이더
Z슬라이더
GT
ORV
ORC φ10
ORCA ORGA
ORK
ORC φ63, φ80
플랫 로드레스
MRC MRG
ORS MRS
ORW MRW
RAP
RAT
RAN
RAG
RWT
스윙
트위스트
러버핸드
에어핸드
플랫형 에어핸드
SHM 마이크로
SHM
저속
센서 스위치
실린더 축인트 로드엔드

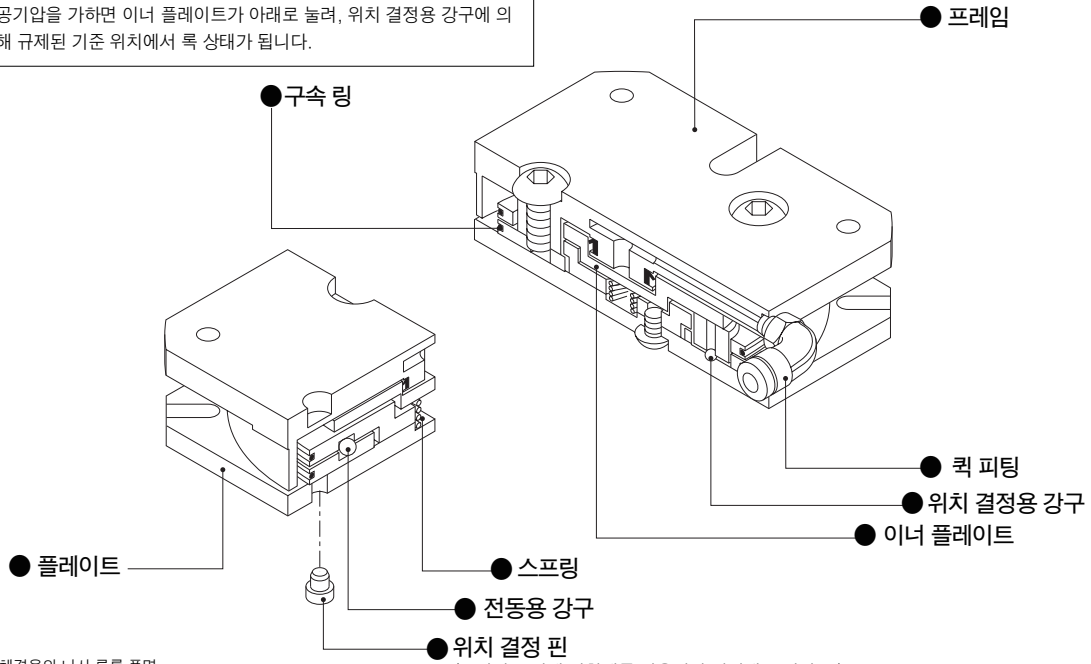
컴플라이언스 모듈



뛰어난 응답성과 재현성을 가진 오차 흡수 모듈.
록 기구가 탑재되어 있습니다.

작동 원리

- 프레임과 플레이트는 전동(轉動)용 강구를 끼워, 구속 링에 의한 적은 구속력을 받으면서 프리(Free)의 상태로 유지합니다.
- 공기압을 가하면 이너 플레이트가 아래로 눌러, 위치 결정용 강구에 의해 규제된 기준 위치에서 록 상태가 됩니다.



주의 : 체결용의 나사 류를 풀면,
조립 정도가 나빠지므로 분해하지 마십시오.

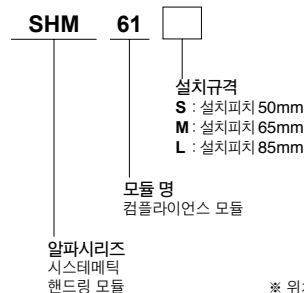
(소정의 구멍에 접착제를 병용하여 삽입해 주십시오.)

사양

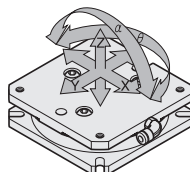
형식		SHM61S	SHM61M	SHM61L
항목				
설치규격	설치면	S	M	L
	피설치면	S	M	L
사용 유체		공기		
사용 압력 범위	MPa	0.2 ~ 0.6		
보충 내압력	MPa	1		
사용 온도 범위	℃	0 ~ 60		
작동 형태와 기구		수평 패시브 타입, 록 기구 부착 [※]		
급유		불필요		
가반 질량	kg	1.5	3	4.5
이동량	X・Y mm	± 1.0		
	Z mm	-0.5		
	θ 도(度)	± 2.5		
	α 도(度)	± 0.6		
구심력	N	5		
록 시의 반복 정도	mm	± 0.02		
질량	g	200	420	600

注 : 공기압 인가 상태에서 록 상태가 됩니다.

주문 기호

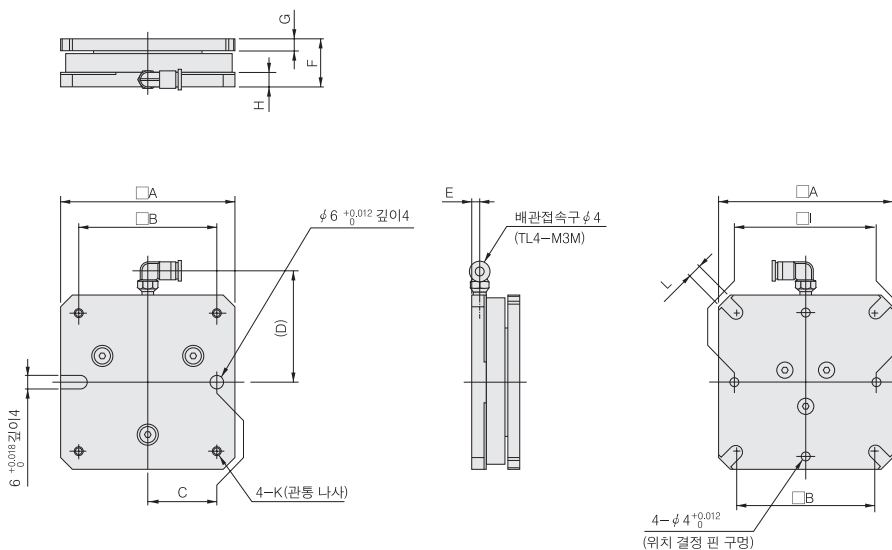


※ 위치 결정 핀이 2개 부착되어 있습니다.



용어 설명

구심력 : 컴플라이언스 모듈은 구속 링에 의해 5N의 힘으로 중심을 유지하려는 힘이 작용하고 있습니다. 이 힘을 「구심력」이라고 합니다.

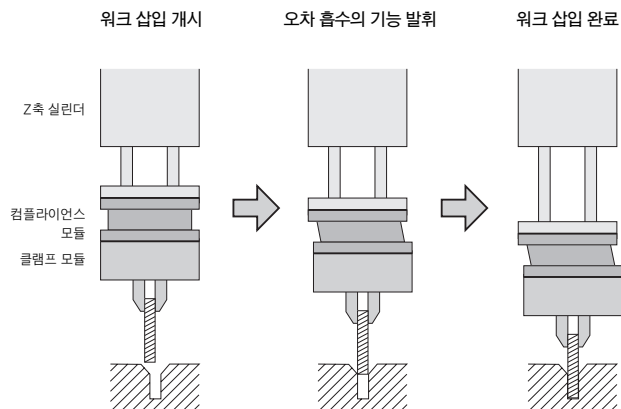


비고1 : 설치면과 피설치면과의 접촉면 평행도 공차= S : 0.04 M : 0.05 L : 0.06

2 : 위치 결정 핀에 의해 규제되는 가상 중심과 설치 축 중심의 동축도 공차= S : φ 0.04 M : φ 0.05 L : φ 0.06

형식 \ 기호	A	B	C	D	E	F	G	H	I	K	L
SHM61S	60	50	25.0	42	3	20	4	5.5	50 ± 0.03	M4	4.5
SHM61M	80	65	32.5	52	3	23	5	6.0	65 ± 0.03	M4	4.5
SHM61L	100	85	42.5	62	3.5	28	7	7.0	85 ± 0.05	M5	5.5

사용 예



마나버트
노크
엠펙터 마운트
지그C
펜
슬림
트윈포트
다이나
마나 가이드
가이드부착구 φ6~10
가이드부착구 φ12~63
트윈 로드 φ6
트윈 로드B
알파 트윈로드
엑시스 실린더
슬라이드 유닛
로드 슬라이더
Z슬라이더
GT
ORV
ORCφ10
ORCA ORGA
ORK
ORC φ63,φ80
플랫 로드레스
MRC MRG
ORS MRS
ORW MRW
RAP
RAT
RAN
RAG
RWT
스윙
트위스트
러버핸드
에어핸드
플랫형 에어핸드
SHM 마이크로
SHM
저속
센서 스위치
실린더 호킹트 로드엔드