

過負荷防止ユニット

OLP-60・80



過負荷防止機能

TOOL 0.36 kg TOOL 0.42 kg

本体質量



OLP-60

■ 型式表示方法

OLP-60

ロボットハンド過負荷防止ユニット型式

OLP-80

ロボットハンド過負荷防止ユニット型式

特長 Features

衝突時グリッパ及び周辺装置の破損防止

Prevents damage in case of collision

内蔵センサー信号によるロボット停止出力

Stop the robot with a sensor signal in case of mechanical overload

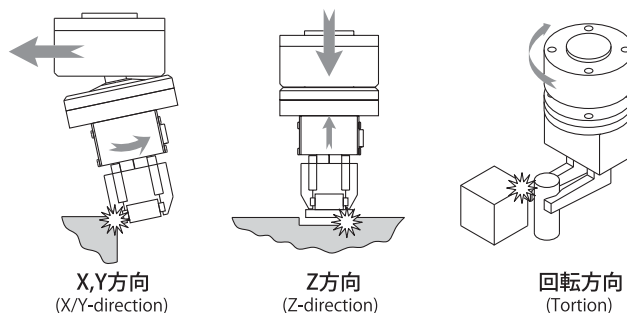
手動による安易な復帰可能

過負荷点の変更は供給エア圧力により広範囲に可変

メカニカルインターフェースはISO9409-1 準拠

PCD40に取付プレート不要で取付可

The overload threshold value can be adjusted pneumatically in a wide stageless range



X,Y方向 (X/Y-direction)

Z方向 (Z-direction)

回転方向 (Torsion)

●動作原理

OLP本体とツールプレートは正常時エア圧力により保持されています。設定された圧力以上の高いモーメントが働くとツールプレートの保持が開放されます。センサーが瞬時に検出し、ロボットコントローラへ出力OFF(A接点)しロボットを停止させます。衝突が解除されロボットを垂直(下方)にもどしOLPのツールプレートを手動で回し2本の基準ピンにロックするとエア圧により保持され同時にセンサーが働き(ON)ます。保持力の調整は供給エア圧を外部エア—レギュレーター(減圧弁)の圧力を設定して行います。

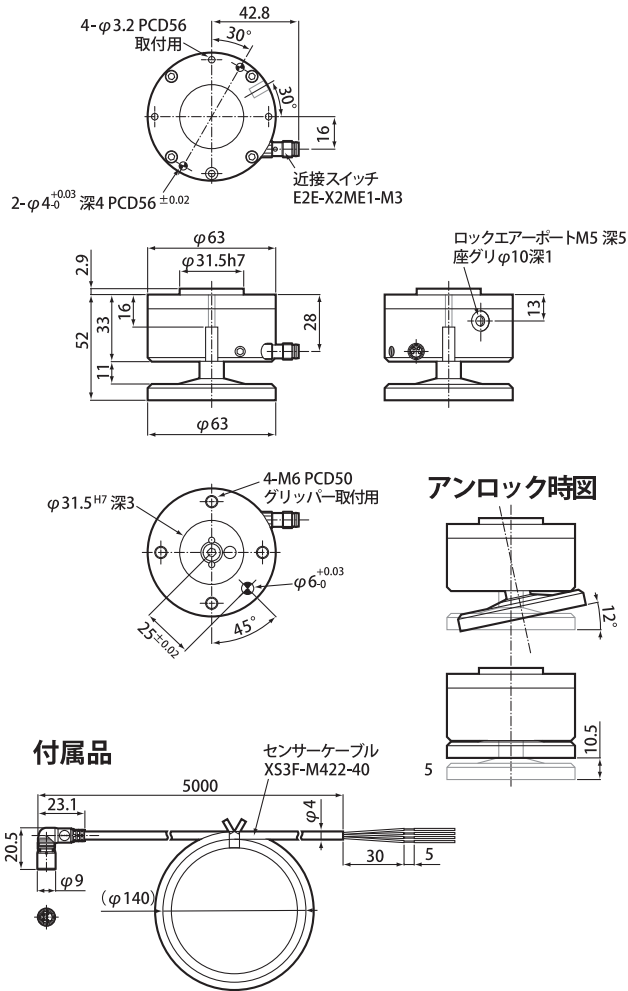
仕様 Specifications

型 式	Model	OLP-60	OLP-80
Z方向ニゲ 量	Compensation Z-axis	10.5mm	10mm
X・Y向ニゲ 角	Compensation horizontal	12°	11°
回転 角	Compensation torsion	360°	360°
Z方向保持力 (0.1~0.6Mpa)	Axial Breakaway at 0.1~0.6Mpa	113~678N	180~1080N
モーメント保持力 (0.1~0.6Mpa)	Moment Breakaway at 0.1~0.6Mpa	2.5~12N・m	4~20N・m
復 帰 精 度	Repeatability	±0.02mm 以下	±0.02mm 以下
質 量	Weight	0.36kg	0.42kg
使用温度範囲	Working temp	5~70℃	
空気圧入力範囲	Inlet air pressure	Compressed clean air 0.2~0.5MPa ※	
セ ン サ ー	Overload switch	近接センサー-NPN DC12~24V 100mA	
本体材質(処理)	Material(Har doact)	A5056(ハードコート)	A7075T6(ハードコート)

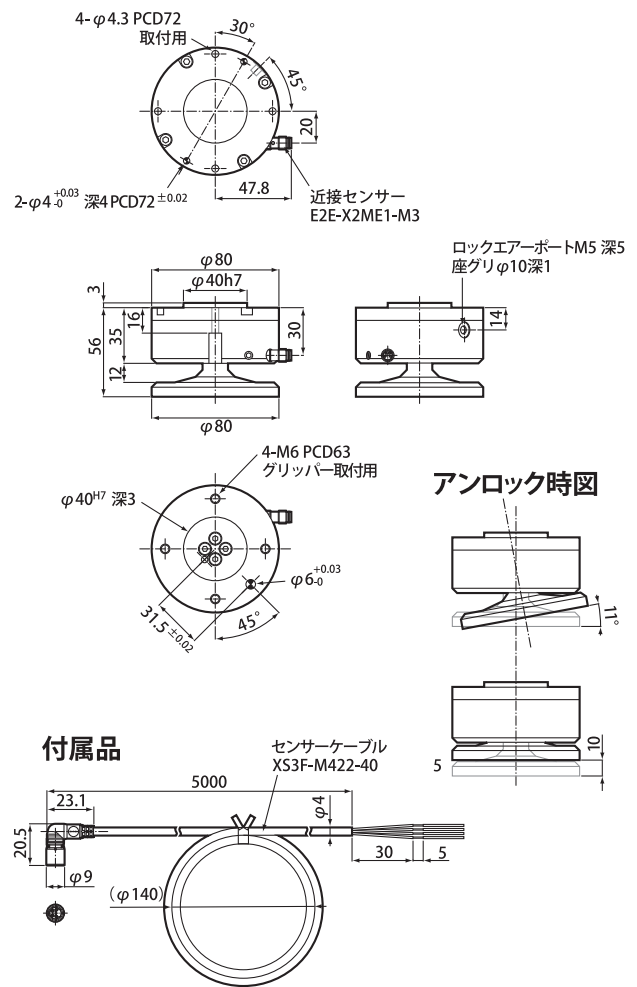
※ご使用時のエア圧をご連絡下さい。

寸法図 Dimensions

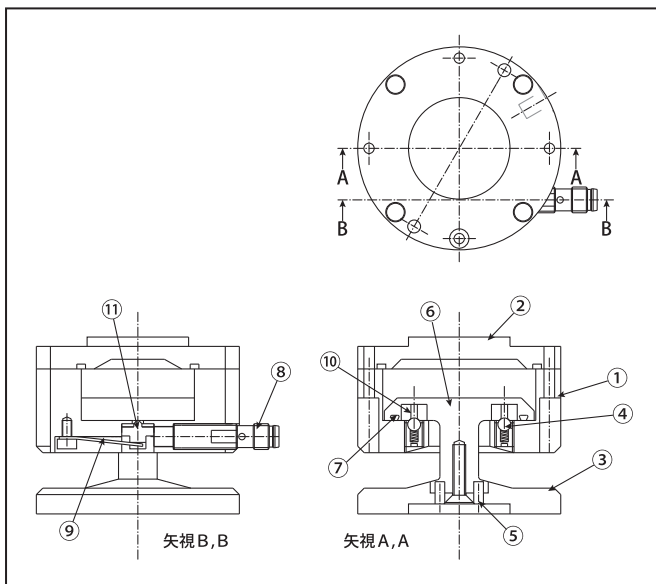
OLP-60



OLP-80



構造図 Exploded View



OLP-60, OLP-80

No.	部品名 Parts name	材質 Materials
①	ボディー Body	アルミ合金 Aluminum alloy
②	IFフランジ IF Flange	アルミ合金 Aluminum alloy
③	取り付けフランジ Flange	アルミ合金 Aluminum alloy
④	ストッパー Stopper	SUS440C SUS440C
⑤	キー Key	SUS304 SUS304
⑥	ピストン Piston	アルミ合金 Aluminum alloy
⑦	Oリング O-Ring	NBR NBR
⑧	近接センサー Proximity Sensor	—
⑨	リターンバネ Return Spring	SUS304WP-B SUS304WP-B
⑩	キャッチャー Catcher	SK3 SK3
⑪	センサーダグ Sensor Block	SUS304 SUS304