

協作機械手臂用夾爪缸 RLSH/RHLF/RCKL-FN 系列



GRIPPERS FOR COLLABORATIVE ROBOT RLSH/RHLF/RCKL-FN SERIES

FANUC Robot 適用CRX系列夾爪缸



FANUC Robot 適用CRX系列夾爪缸

適用CRX-10iA，CRX-10iA/L



360° 可見的指示燈

圓弧形狀
無突起物或邊緣稜角

切換方向控制閥*可輕鬆設定夾爪開閉
調整調壓閥可輕鬆設定夾持力

*選購品

利用速度調整旋鈕
輕鬆調節夾持速度

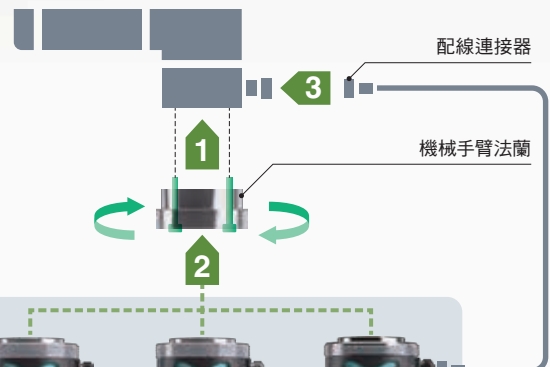
使用空氣驅動
輕量也可實現高夾持力



安裝到機械手臂上僅需2分鐘

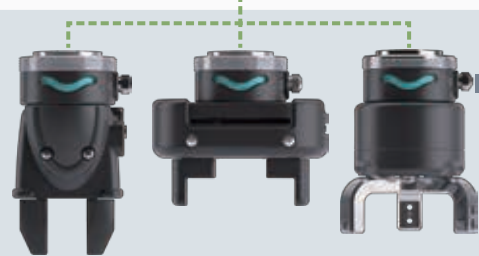
- 1 為機械手臂安裝專用法蘭
- 2 旋轉夾持環，安裝夾爪缸
- 3 連接配線連接器

安裝完畢！



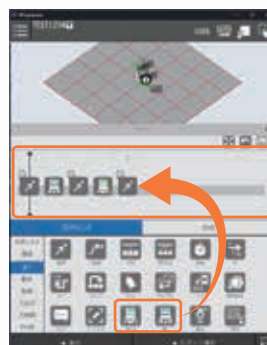
無須工具即可更換夾爪缸

- 採用全系列共用的機械手臂法蘭，改變作業階段時只需更換夾爪缸即完成。
- 設計簡單，只要用手旋轉夾持環，無須工具即可更換夾爪缸。



教導時間縮短為1/10

適用FANUC Robot CRX系列的插件軟體「CKD Pneumatic Gripper」具備單純的設定步驟和直覺式操作，可大幅縮短教導時間。



拖放命令圖標，即可製作機械手臂的程式。



可藉由圖像顯示查看夾爪缸開、閉狀態，並同時設定數位I/O。



教導夾爪缸開閉的同時，還可確認機械手臂動作所需負載設定資訊，指定負載設定編號。

與協作機械手臂相容性高的空壓式夾爪缸

由於協作機械手臂用夾爪缸RLSH/RHLF/RCKL-FN系列使用空氣驅動，因此小型輕量並具有高夾持力。

透過簡單設定即可支援所有客戶引進協作機械手臂。



綠色電力

協作機械手臂用夾爪缸利用純自然能源製作而成。
(依照綠色電力證書)

〈獲得2020年度GOOD DESIGN AWARD〉

配合用途推出3種機種供選擇



RLSH Series

小型

行程 : 18mm
夾持力 : 42N*
重量 : 0.8kg



RHLF Series

長行程

行程 : 32mm
夾持力 : 85N*
重量 : 1.0kg



RCKL Series

三爪

行程 : 10mm
夾持力 : 125N*
重量 : 1.1kg



不妨礙機械手臂軌道的小型主體



降低高度的薄型外觀長行程



最適合圓筒、球形工件的三爪

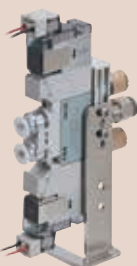
*供應壓力為0.5MPa、夾爪長(ℓ)=20mm、行程中心時的數值

全面支援空壓系統

備有驅動夾爪缸所需的各種空壓元件產品種類，可建構最適合客戶的系統。
(詳細內容請參閱本公司網頁：<https://www.ckdtaiwan.com.tw/>。)

閥

- 方向控制閥
- 接頭
- 消音器
- 空壓軟管



*上述產品4件為一套，設定為選購品。

其他空壓系統

- 小型空氣壓縮機*僅限日本販售
(攜帶式供氣模組)
- 過濾器、調壓閥
- 接頭 ● 各種感測器
- 適用通訊元件……等

*請另行購買。





協作機械手臂用夾爪缸 小型

RLSH -FN Series

附調速閥、氣缸開關
接管口徑：φ4 快速接頭



規格

項目		RLSH
氣缸內徑	mm	φ20
動作方式		複動型
使用流體		壓縮空氣
最高使用壓力	MPa	0.7
最低使用壓力	MPa	0.1
接管口徑		φ4快速接頭
環境溫度	°C	0~50
動作行程	mm	18
重複精度	mm	±0.01
重量	kg	0.8
顯示燈		藍、綠
氣缸開關		附F2H(黃色LED ON時亮燈)

註：配合工件製作小夾爪時，請參閱第5頁。

型號標示方法

RLSH - A20D1N - L1 - **F** **Y2V** - FN

A 機械手臂法蘭
B 添附品
 FANUC Robot
 適用CRX系列

記號	內容
A 機械手臂法蘭	
無記號	無機械手臂法蘭
F	附機械手臂法蘭 (註1)
B 添附品	
無記號	無添附品
Y2	測試用小夾爪 (註2)
V	方向控制閥、軟管 (註3)

註1：添附機械手臂法蘭安裝用螺栓

註2：由於為樹脂製，因此請用於夾持測試。(一支重量為25g)

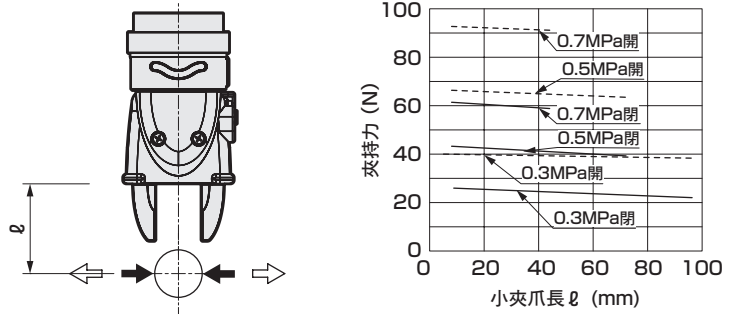
註3：方向控制閥附φ4快速接頭(供氣孔口、A/B孔口)與消音器(R1/R2孔口)、安裝板。軟管為外徑φ4長度2.5m×2條

關於方向控制閥的詳細內容，請參閱卷尾頁。

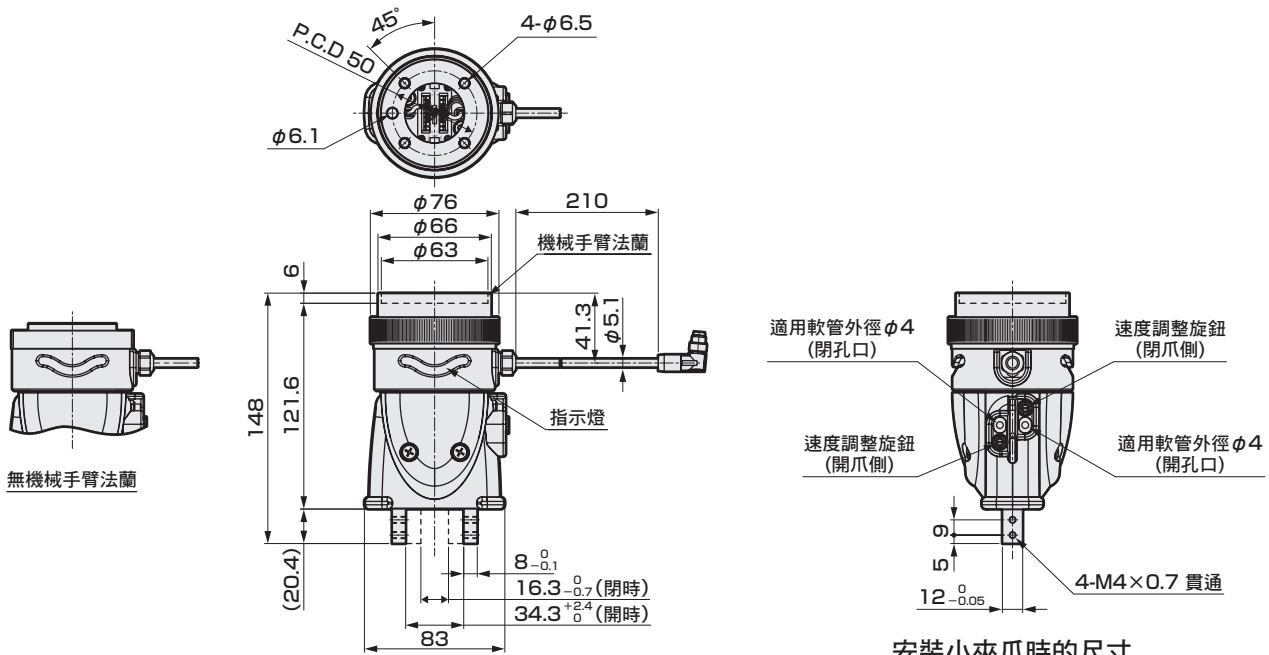
夾持力性能數據

- 夾持力為圖中箭頭所示方向的推力 (一支夾爪)。
- 表示供應壓力0.3、0.5、0.7MPa時，在夾爪缸的小夾爪長 l 之下，於開方向、閉方向作用的夾持力。

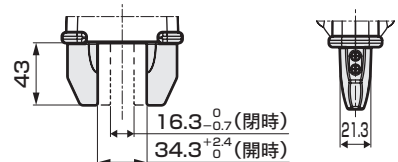
- 開方向 (←) ----- (虛線表示)
- 閉方向 (→) ----- (實線表示)



外形尺寸圖



安裝小夾爪時的尺寸





協作機械手臂用夾爪缸 長行程型

RHLF -FN Series

附調速閥、氣缸開關
接管口徑：φ4 快速接頭



規格

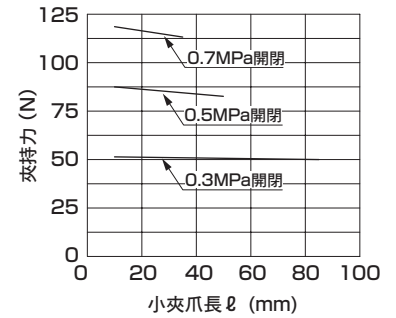
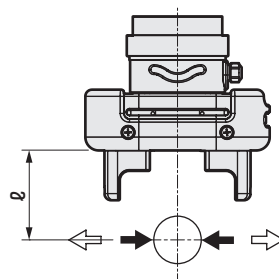
項目		RHLF
氣缸內徑	mm	φ16×2
動作方式		複動型
使用流體		壓縮空氣
最高使用壓力	MPa	0.7
最低使用壓力	MPa	0.2
接管口徑		φ4快速接頭
環境溫度	℃	5~50
動作行程	mm	32
重複精度	mm	±0.03
重量	kg	1.0
顯示燈		藍、綠
氣缸開關		附T2H(紅色LED ON時亮燈)

註：配合工件製作小夾爪時，請參閱第5頁。

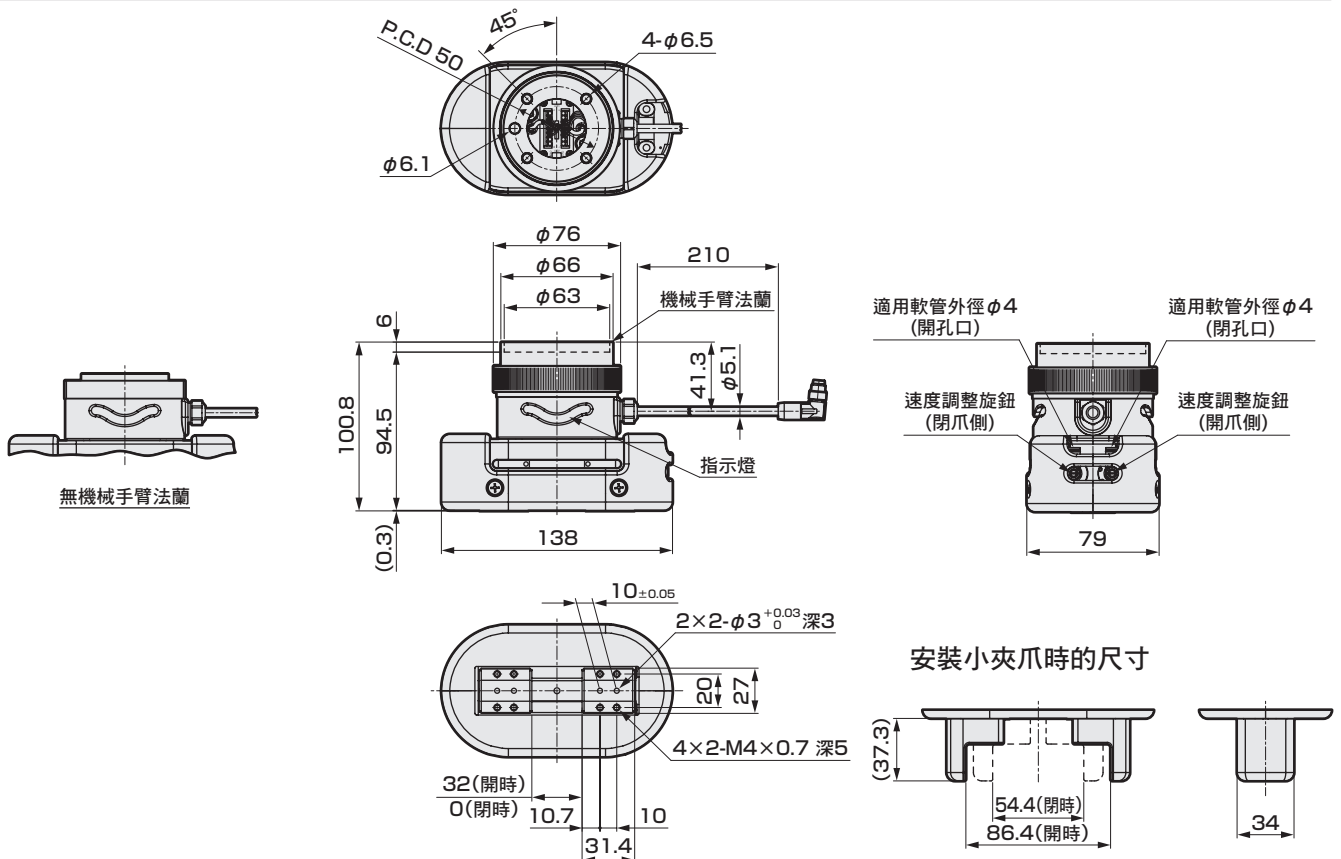
夾持力性能數據

- 夾持力為圖中箭頭所示方向的推力（一支夾爪）。
- 表示供應壓力0.3、0.5、0.7MPa時，在夾爪缸的小夾爪長 l 之下，於開方向、閉方向作用的夾持力。

· 開方向 (←) 、閉方向 (→) —— (實線表示)



外形尺寸圖



型號標示方法

RHLF - 16CS - F Y2V - FN

▲ 機械手臂法蘭
▲ 添附品 FANUC Robot 適用CRX系列

記號	內容
▲ 機械手臂法蘭	
無記號	無機械手臂法蘭
F	附機械手臂法蘭 (註1)
▲ 添附品	
無記號	無添附品
Y2	測試用小夾爪 (註2)
V	方向控制閥、軟管 (註3)

註1：添附機械手臂法蘭安裝用螺絲
註2：由於為樹脂製，因此請用於夾持測試。(一支重量為30g)
註3：方向控制閥附φ4快速接頭(供氣孔口、A/B孔口)與消音器(R1/R2孔口)、安裝板。軟管為外徑φ4長度2.5m×2條
關於方向控制閥的詳細內容，請參閱卷尾頁。



協作機械手臂用夾爪缸 三爪型

RCKL -FN Series

附調速閥、氣缸開關
接管口徑：φ4 快速接頭



規格

項目	RCKL
氣缸內徑	mm φ40
動作方式	複動型
使用流體	壓縮空氣
最高使用壓力	MPa 0.7
最低使用壓力	MPa 0.3
接管口徑	φ4快速接頭
環境溫度	°C 5~50
動作行程	mm 10
重複精度	mm ±0.01
重量	kg 1.1
顯示燈	藍、綠
氣缸開關	附T2H(紅色LED ON時亮燈)

註：配合工件製作小夾爪時，請參閱第5頁。

型號標示方法

RCKL - 40CS - **F** **Y3V** - FN

Ⓐ 機械手臂法蘭

Ⓑ 添附品

FANUC Robot
適用CRX系列

記號	內容
Ⓐ 機械手臂法蘭	
無記號	無機械手臂法蘭
F	附機械手臂法蘭 (註1)
Ⓑ 添附品	
無記號	無添附品
Y3	小夾爪 (註2)
V	方向控制閥、軟管 (註3)

註1：添附機械手臂法蘭安裝用螺栓

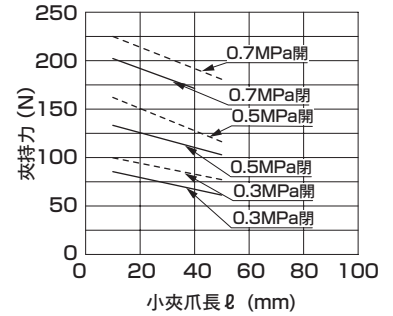
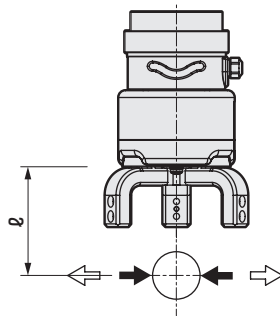
註2：接單生產品，材質為鋁。(一支重量為50g)

註3：方向控制閥附φ4快速接頭(供氣孔口、A/B孔口)與消音器(R1/R2孔口)、安裝板。軟管為外徑φ4長度2.5m×2條
關於方向控制閥的詳細內容，請參閱卷尾頁。

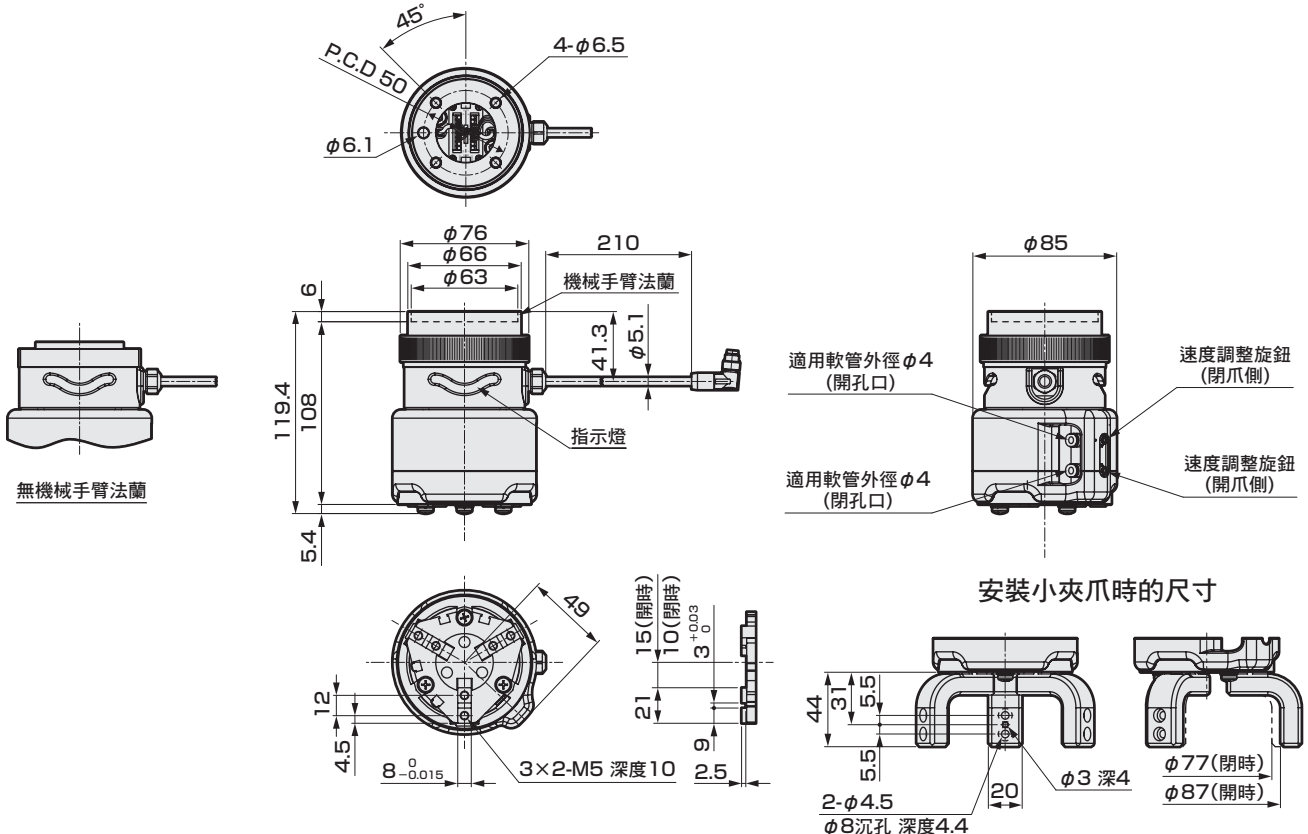
夾持力性能數據

- 夾持力為圖中箭頭所示方向的推力 (一支夾爪)。
- 表示供應壓力0.3、0.5、0.7MPa時，在夾爪缸的小夾爪長 l 之下，於開方向、閉方向作用的夾持力。

- 開方向 (←) ----- (虛線表示)
- 閉方向 (→) ----- (實線表示)



外形尺寸圖



軟體「CKD Pneumatic Gripper」操作方法

以下說明為本產品專用軟體「CKD Pneumatic Gripper」的概略操作方法。詳細內容請參閱機械手臂操作手冊及本產品操作說明書。

安裝軟體

請前往CKD網頁(<https://www.ckd.co.jp>)下載FANUC Robot CRX系列專用Plug & Play軟體包，並依照使用說明書的指示安裝檔案。

設置設定畫面

設定開閉夾爪缸之方向控制閥的數位I/O。由於可在設定時使用圖像顯示確認實際開閉狀態，因此能輕鬆確認訊號是否有誤。為防止工件在訊號遮斷時落下，方向控制閥請使用2位置雙電磁線圈閥。

方向控制閥的數位I/O設定
可設定啟動OPEN、CLOSE動作的各個方向控制閥數位I/O。

圖像顯示
用顏色變化顯示夾爪缸的OPEN、CLOSE狀態和內置氣缸開關的動作狀態。

測試按鈕
可進行OPEN、CLOSE動作確認，以確認I/O設定是否正確。

程式畫面

拖放命令圖標即可製作機械手臂的程式。可對每個圖標進行詳細的程式設定。

・程式製作

・詳細的參數設定

負載設定
可進行夾爪缸動作後的負載設定。可指定登錄在機械手臂本體的負載編號，並設定合計重量、重心位置、慣性的組合。

待機條件
可設定在夾爪缸動作後，移至下一個動作的條件。可指定「夾爪缸動作結束」或「時間」作為待機條件。

協作機械手臂用夾爪缸

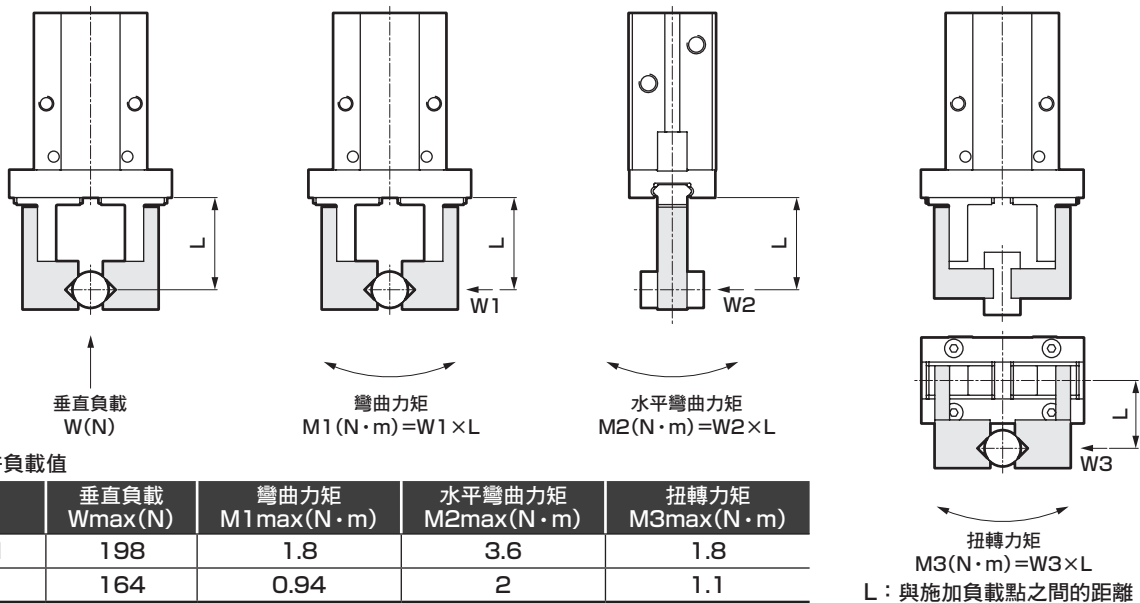
關於小夾爪

- 請盡量使用輕且短的小夾爪。若小夾爪過長過重，開閉時的慣性力較大，夾爪可能會產生振動，或加速夾爪滑動部位摩擦，可能對壽命造成不良影響。
- 關於安裝L型小夾爪的長度，請依下述方式選定。
例：L型爪中，若夾爪方向30mm、90度彎曲後30mm的場合，小夾爪長度應視為60mm。
- 小夾爪的長度請勿超過夾持力性能數據內的數值。
- 小夾爪的重量將會影響壽命，請勿超過下表規定。

機種	一支小夾爪的重量W
RLSH	$W < 80g$
RHLF	$W < 100g$
RCKL	$W < 95g$

關於對夾爪施加的外力

進行工件搬運及插入等對夾爪施加外力的情況下，請在(表1)範圍內使用。
(*用於搬運時，請考慮終端處的衝擊)



(表1)容許負載值

機種	垂直負載 $W_{max}(N)$	彎曲力矩 $M1_{max}(N \cdot m)$	水平彎曲力矩 $M2_{max}(N \cdot m)$	扭轉力矩 $M3_{max}(N \cdot m)$
RLSH	198	1.8	3.6	1.8
RHLF	164	0.94	2	1.1

·夾爪承受外力的計算範例

計算範例①：搬運工件時

型號：RLSH-A20D1N、以小夾爪(重量 m_k ：0.07kg，重心距離 L_k ＝30mm)做工件(重量 m ＝0.7kg，重心距離 L ＝40mm)的夾持搬運時
(g ：重力加速度＝9.8m/s²， α ：終端發生的衝擊係數＝3時)

$$M_1 = \alpha \times W_1 \times L = \alpha \times (m_k \times g \times L_k \times 2 + m \times g \times L) \\ = 3 \times (0.07 \times 9.8 \times 30 \times 10^{-3} \times 2 + 0.7 \times 9.8 \times 40 \times 10^{-3}) \div 0.95 N \cdot m, \text{ 小於 } M1_{max} = 1.8 N \cdot m, \text{ 因此可使用}$$

計算範例②：插入工件時

型號：RLSH-A20D1N、於 $L=40mm$ 施加負載 W_1 ：30N時

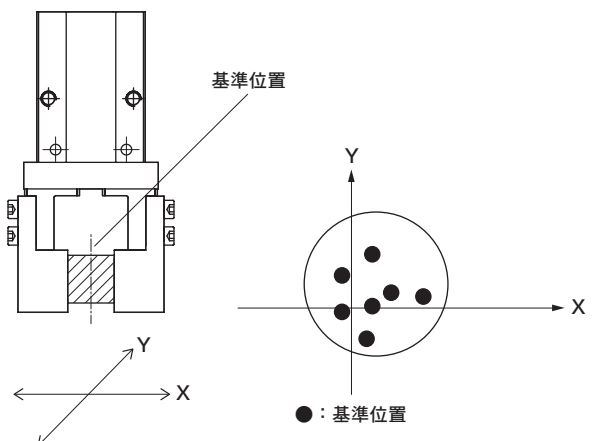
$$M_1 = W_1 \times L = 30 \times 40 \times 10^{-3} = 1.2 N \cdot m, \text{ 在 } M1_{max} = 1.8 N \cdot m \text{ 以下，因此可使用}$$

重複精度

此處的重複精度，是指在同一條件下(夾具固定、使用同一工件等，請參閱右述內容)重複夾持、鬆開操作時，工件位置所發生的偏移。

條件

- 工件尺寸、形狀、重量
- 工件的傳送位置
- 夾持方法、長度
- 工件和工件承受面的阻力
- 夾持力(空壓)的變動 等





產品安全使用守則

使用前請務必詳閱本守則

使用本公司產品進行裝置的設計製作時，針對裝置之機械機構、空壓控制迴路或水控制迴路、及藉由操控上述迴路之電氣控制而運轉的系統，負有實施檢查以確保其安全性並製作安全之裝置的義務。

為能安全使用本公司產品，產品的選定、使用及操作或是妥善維護管理等環節皆非常重要。

為確保裝置的安全性，請務必遵守警告及注意事項。

此外，請實施檢查以確保裝置的安全性，並製作安全的裝置。

警告

1 本產品係作為一般工業機械用裝置、零件而設計、製造。

請由具備充分知識與經驗之人員進行操作。

2 請務必遵守在產品規格範圍內使用。

使用時請勿超過產品本身的規格範圍。此外，嚴禁對產品進行改造或加工。

此外，本產品係以一般工業機械用裝置零件之使用為適用範圍，不適合於戶外使用(戶外規格產品除外)，或在以下所示之條件或環境中使用。

(但若於使用前已洽詢本公司相關人員，並瞭解本公司產品規格時，則不在此限。建議您最好事先採取安全對策，以避免產品不慎發生故障。)

① 直接接觸核能、鐵路、航空、船舶、車輛、醫療儀器、飲料、食品等之機器或用途；娛樂設備、緊急阻斷迴路、沖壓機械、制動迴路、安全對策用途等須講求安全性之用途。

② 可能對人或財產造成重大影響等特別須講求安全之用途。

3 在與裝置設計、管理等相關之安全性上，請務必遵守業界規格、法規等規範。

ISO4414、JIS B 8370(空壓一系統及其元件的通用規則及安全要求事項)

JFPS2008(空壓氣缸的選擇及使用指南)

高壓氣體保安法、勞動安全衛生法及其他安全規則、業界規格、法規等。

4 在確認安全之前，切勿操作本產品或卸除配管/機器。

① 請在確認與本產品有關之所有系統安全無虞後，再進行機械、裝置的檢查或維護。


② 當運轉停止時，仍有可能仍存在高溫部份或充電部份，操作時請注意。


③ 實施機器之檢查或維護前，請先阻斷能源源頭之供氣、供水、該設備之電源，並釋放系統內之壓縮空氣，注意有無漏水及漏電。


④ 欲啟動或再啟動使用空壓元件之機械或裝置時，請先確認防止飛出措施等確保系統的安全性後再進行。

5 為防止事故，請務必遵守次頁起所載之警告、注意事項。

■ 此處所示注意事項，係將安全注意事項分級為「危險」、「警告」、「注意」，以供區別。

 **危險：** 操作錯誤時，有可能造成死亡或重傷等危險發生，而且僅限於發生危險時緊急性(急迫程度)較高之情況。

 **警告：** 操作錯誤時，有可能會造成死亡或重傷等危險發生。

 **注意：** 操作錯誤時，有可能會導致輕傷或物品損壞等危險發生。

此外，「注意」中所刊載的事項亦有可能在某種狀況下，衍生出嚴重的後果。
本說明書中所刊載的事項皆為重要的內容，請務必確實遵守。

關於保固

1 保固期限

本產品之保固期為交貨至客戶指定地點起1年為止。

2 保固範圍

一旦在上述保固期內發生明顯可究責為本公司之故障時，本公司將免費提供替代產品或必要更換的零件，或是由本公司工廠免費負責維修。

但以下項目不在保固範圍內。

① 在超出型錄、規格書及操作說明書所刊載的條件、環境下操作或使用本產品

② 超出耐久性(次數、距離、時間等)範圍，以及原因與消耗品有關

③ 故障原因並非本產品所造成

④ 以非正常的用法使用本產品

⑤ 由本公司以外人員進行改造或維修

⑥ 購買時的實際應用技術所無法預見的原因造成故障

⑦ 發生天災、災害等非可究責於本公司之事故

此外，此處所謂保固係指與交貨產品本身相關之物品，若因交貨產品不良而造成損害，則不在保固範圍內。

(註)有關耐久性及消耗品之資訊，請就近與本公司營業處聯絡。

3 適用性的確認

本公司產品與客戶所使用的系統、機器、裝置之間的適用性，必須由客戶自行負責確認。



空壓元件

產品安全使用守則

使用前請務必詳閱本守則。

有關一般氣缸資料及氣缸開關，請參閱空壓氣缸綜合(CB-030S)。

關於機器人安全相關法規

使用前請熟讀下列規格內容。

ISO10218、JIS B 8433 (Robots and robotic devices)
ISO/TS 15066 (Robots and robotic devices)

個別注意事項：協作機械手臂用夾爪缸

設計、選定時

警告

- 移動中的工件會造成人身傷害、或夾爪、小夾爪可能會有夾住手指的危險時，請採取安裝保護蓋等安全對策。
- 如因停電或供氣源故障致使迴路壓力下降時，可能會因夾持力減小而導致工件掉落。為避免對人體及機械裝置造成傷害或損傷，請採取防掉落等措施。

注意

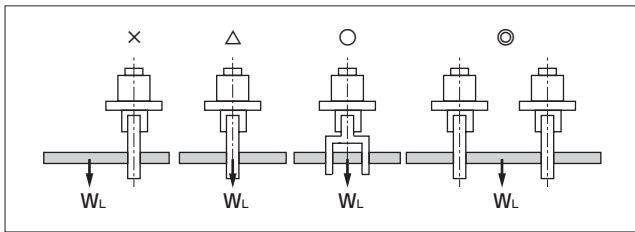
使用環境

於切削、鑄物或焊接工廠等處使用時，切削液、切屑或粉塵等異物可能會侵入機械。請使用護蓋等盡可能防護之。

另外，請勿於以下環境中使用。

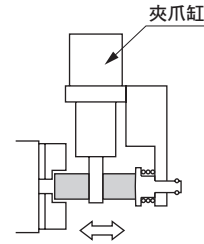
- 切削液飛濺的場所（液體中的研磨劑或研磨粉會導致滑動部位磨損）
- 環境中含有有機溶劑、藥品、酸鹼或煤油等時
- 易受水潑及之場所

- 夾持較長或較大型的工件時，穩定夾持的前提條件是夾持工件的重心，但也有必要加大夾爪尺寸或同時使用多個夾爪以保持穩定。

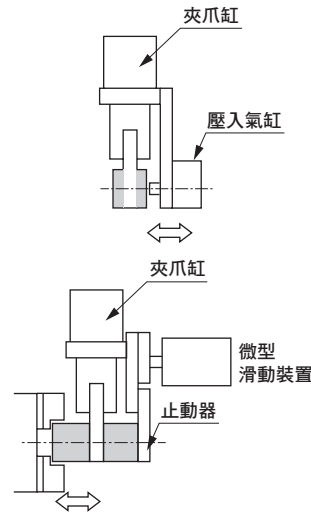


- 請配合工件重量，選定夾持力較充裕的機種。
- 請配合工件大小，選定開閉寬度較充裕的機種。
- 如需以夾爪缸將工件直接插入治具，請在設計時考慮間隙量。否則可能會造成夾爪缸破損。

● 透過彈出裝置推壓治具



● 使用壓入氣缸時



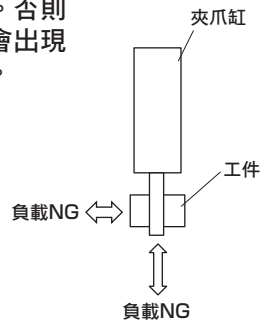
註) 由於工件在小夾爪上滑動，夾爪缸的壽命可能會大幅縮短。請務必充分考量小夾爪的形狀。

- 小夾爪的剛性不足時，可能會因撓曲造成夾爪扭曲，對動作造成不良影響。
- 請使用調速閥調整夾爪缸的開閉速度。以高速使用時，可能會過早出現鬆動之情形。另外，開閉時的衝擊可能會使工件振動而導致夾爪缸失誤、工件插入失誤與重複精度不良。
- 若使小口徑/短行程驅動元件高頻率動作，某些條件下配管內可能會產生結露(水滴)。請使用急速排氣閥等防結露對策。
- 為防止工件在訊號遮斷時落下，方向控制閥請使用2位置雙電磁線圈型閥。

安裝、固定、調整時

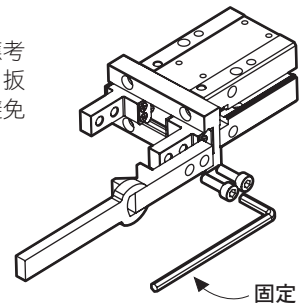
⚠ 注意

- 在卸除工件或搬運過程中，請勿對夾爪或小夾爪施加過大負載。否則夾爪的線性導軌轉動面可能會出現刮痕或凹陷，造成動作不良。



■ 小夾爪安裝方法

將小夾爪安裝至夾爪時，應考慮對夾爪缸本體的影響，用扳手等支撐後再進行固定，避免夾爪出現扭曲。



請勿對本體施加負載

項目	使用螺栓	固定扭力(N·m)
RLSH-A20D1N	M4×0.7	1.4
RHLF-16CS	M4×0.7	1.4
RCKL-40CS	M5×0.8	2.8

【安裝方式】

① 安裝機械手臂法蘭

請鬆開夾持環，從夾爪缸上卸除機械手臂法蘭。將平行銷(添附)插入機械手臂的法蘭面之後，再使用4個內六角螺柱(添附)將機械手臂法蘭安裝至機械手臂。

註：固定扭力=7N·m

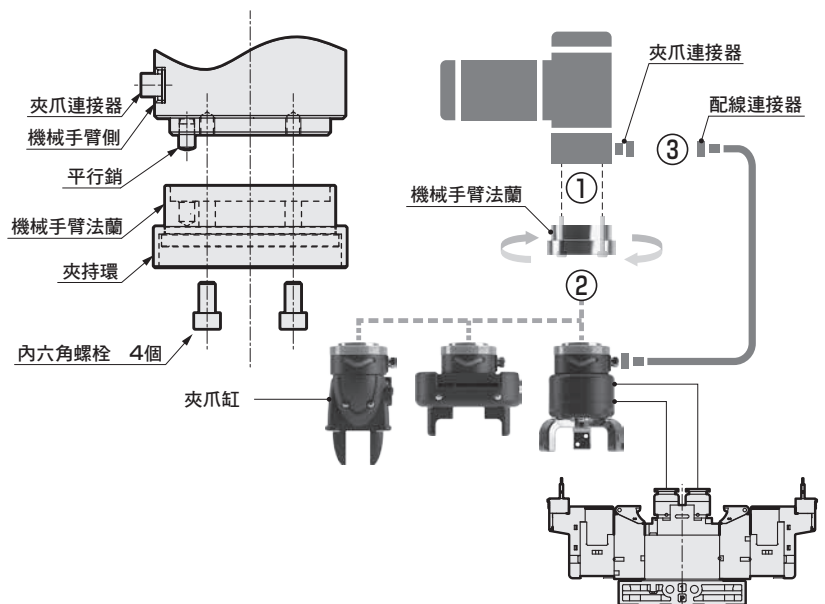
② 安裝夾爪缸

將夾爪缸安裝至機械手臂法蘭上，並鎖緊夾持環進行安裝。

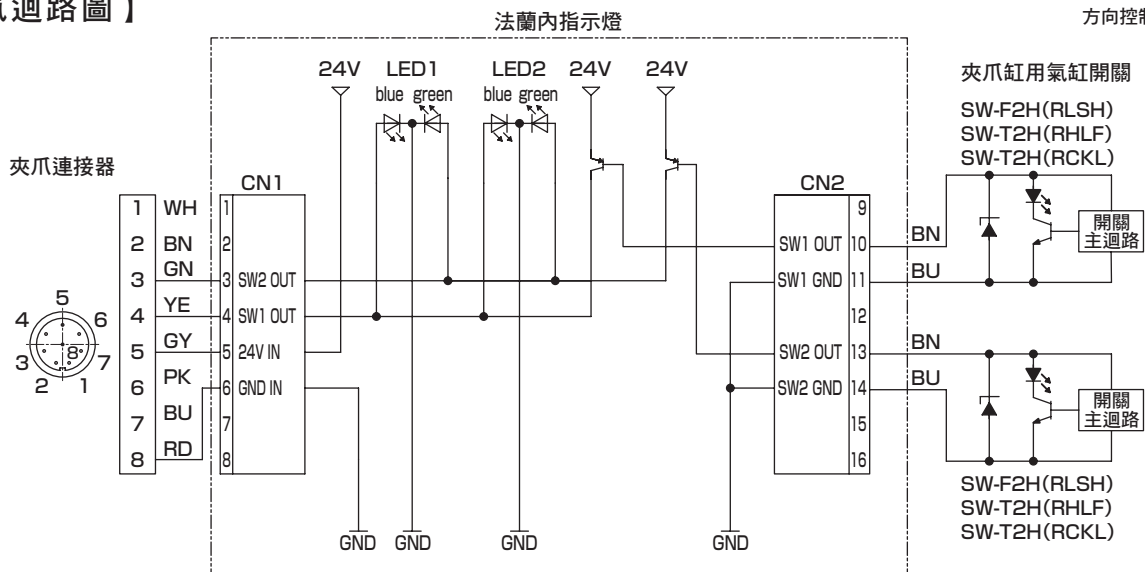
註：請徒手用力旋轉鎖緊夾持環，確認沒有鬆動。

③ 連接連接器

將夾爪缸的連接器連接至機械手臂的夾爪連接器上。



【電氣迴路圖】



【開關規格】

項目	無接點2線式	
	F2H	T2H
用途	可程式控制器專用	
負載電壓、電流	DC10~30V 5~20mA	
漏電電流	1mA以下	
耐衝擊	980m/s ²	
重量	g 10	18

協作機械手臂用夾爪缸

方向控制閥(選購品)

選擇記號③添附品V(方向控制閥、軟管)時

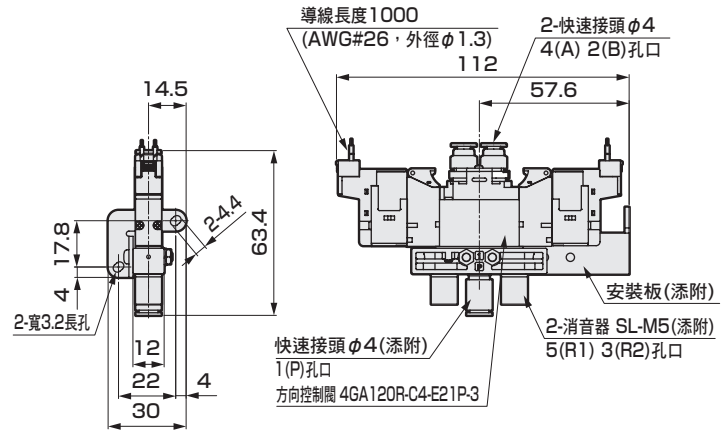
方向控制閥型號
4GA120R-C4-E21P-FLA28482-3-ST

規格

項目	內容	
閥種類與操作方式	氣導式彈性體軸閥	
切換位置區分	2位置雙電磁線圈	
最高使用壓力	MPa	0.7
最低使用壓力	MPa	0.2
環境溫度	℃	-5~55(避免結凍)
流體溫度	℃	5~55
手動裝置	非鎖定、鎖定共用型	
應答時間	ms	9
流量特性	P→A/B:C=1.2、b=0.47 A/B→R1/R2:C=0.72、b=0.37	
額定電壓	V	DC24V
電壓變動範圍	±10%	
保持電流	A	0.017
消耗功率	W	0.40
突波消除器	內置	
指示器	內置顯示燈	

若需其他規格產品，請參閱「空壓閥綜合(型錄No.CB-023S)」。

外形尺寸圖



相關產品

模組型SELEX FRL

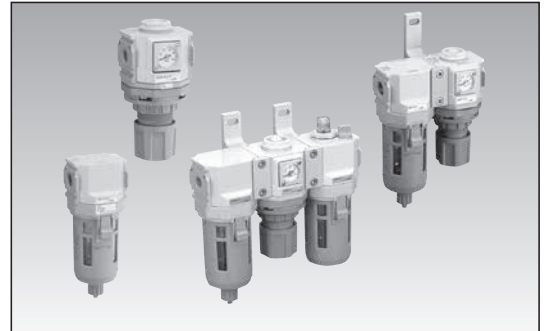
■ 將過濾器、調壓閥、給油器等的主要尺寸統一化的
小型・模組型

■ 豐富的組合可配合各種用途

■ 採用長壽命濾心

■ 設計簡潔，正面不需多餘空間

型錄No.CB-024S



攜帶式供氣模組 ASU-S ※ 僅限日本販售

■ 攜帶方便的小型空氣壓縮機

■ 內置過濾器，可供應清淨空氣

■ 可連續運轉

型錄No.CC-1363



If the goods and/or their replicas, the technology and/or software found in this catalog are to be exported from Japan, Japanese laws require the exporter makes sure that they will never be used for the development and/or manufacture of weapons for mass destruction.

台灣喜開理股份有限公司

Website: <https://www.ckdtaiwan.com.tw/>

● 出於改良的目的，本型錄上記載的產品規格及外觀可能會進行變更，恕不另行通知，敬請諒解。
© CKD Corporation 2022 All copy rights reserved.
© 台灣喜開理股份有限公司 2022 版權所有。

● 台北總部 TAIPEI OFFICE
24250 新北市新莊區新北大道二段7號16樓之3
電話：+886-(0)2-8522-8198 傳真：+886-(0)2-8522-8128

● 新竹營業所 Hsinchu OFFICE
30072 新竹市東區慈雲路118號19樓之2
電話：+886-(0)3-577-0670 傳真：+886-(0)3-577-0673

● 台中營業所 TAICHUNG OFFICE
407621 台中市西屯區市政路500號8樓之6
電話：+886-(0)4-2253-2818 傳真：+886-(0)4-2253-2808

● 台南營業所 TAINAN OFFICE
74148 台南市新市區豐華里中心路6號3樓B3B01
電話：+886-(0)6-599-0610 傳真：+886-(0)6-599-0800

● 高雄營業所 KAOHSIUNG OFFICE
80765 高雄市三民區九如一路502號13樓A5
電話：+886-(0)7-380-1816 傳真：+886-(0)7-380-2806