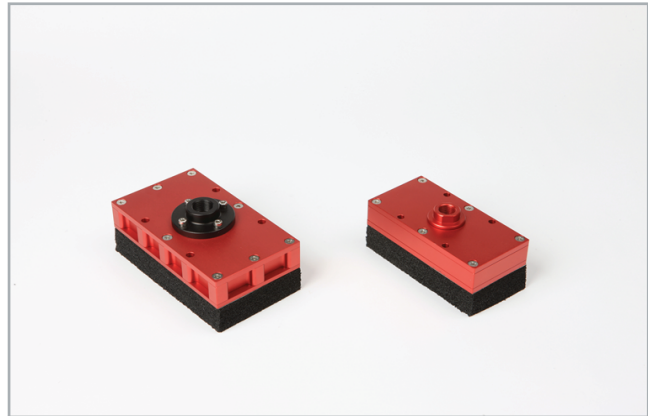


VACUUM PUMP GRIPPER



특징 / Features

일반패드로 잡을 수 없는 굴곡면이나 면이 일정하지 않는 워크를 이송하는데 사용하며, Leak가 발생하여도 흡착한 면으로 제품을 이송합니다.

Modular design of gripper is used for handling various size of workpieces with different shapes, porous and even & uneven surface with no leakage.

용도 / Application

종이박스, 곡선철판, 합판(크기가 일정하지 않는 제품)

자동화 로봇의 박스이송 또는 진공 포인트를 잡기 어려운 제품

Cardboard, Curved metal sheet, Robotics, Packaging and load & unload

(※유저의 요구 스펙에 맞춰 제작 가능 / Can be designed by clients request)

Order no.

GP ① - ② - ③ - ④ - ⑤

① 진공패드 크기

SIZE OF SUCTION PAD

0612 } Pump 미부착 타입
0814 } (Pump unfixed type)

1240 } Pump 부착 타입
1260 } (Pump fixed type)
1280 }
12120 }

② 체크 밸브 / CHECK VALVE

EC : 진공 효율성
Vacuum efficiency
Rotation rate (0~360°)
BC : Ball check valve (0~80°)

③ 에어 공급 밸브(발생기부착 타입) AIR SUPPLY VALVE (Pump fixed type)

X : 없음 (NONE)
M1 : AC110V
M2 : AC220V
M4 : DC24V

④ 파기 밸브 (발생기 부착 타입) RELEASE CONTROL VALVE (Pump fixed type)

X : 없음 (NONE)
R1 : AC110V
R2 : AC220V
R4 : DC24V

⑤ 진공센서(옵션) VACUUM SENSOR (OPTION)

X : 없음 (NONE)
S : NPN (2점 출력/out put 2 point)
PS : PNP (2점 출력/out put 2 point)

DESIGN DATA

펌프의 특징 / Pump Characteristics

유형 / Type [Cm]	Suction Pad 소재 Material of suction pad	에어 소모량 Air consumption rate [l/min]	흡입유량 Suction flow [l/min]	진공도 Vacuum level [%]
GP 0612	EPDM Foam, 25 mm thick	* 진공발생기 미부착 / Except vacuum generator		
GP 0814	EPDM Foam, 25 mm thick			
GP 1240	EPDM Foam, 25 mm thick	273	890	80
GP 1260	EPDM Foam, 25 mm thick	453	1200	80
GP 1280	EPDM Foam, 25 mm thick	540	1380	80
GP 12120	EPDM Foam, 25 mm thick	720	2400	80

* 요청하는 매트두께 / Mate thickness required

** 패드홀 사이즈가 Ø10일 경우 / In case of 10 holes size of pad

양력 및 기술 데이터 / Design Data (Vacuum Level)

유형 / Type [Cm]	40% 진공일 때 지탱하는 힘 Holding force at 40% of vacuum level [N]*	60% 진공일 때 지탱하는 힘 Holding force at 60% of vacuum level [N]*	90% 진공일 때 지탱하는 힘 Holding force at 90% of vacuum level [N]*	중량 Weight [kg]	소음도 Noise level [db(A)]
GP 0612	65	95	135	0.65	-
GP 0814	77	115	160	0.8	-
GP 1240	530	785	1040	3.3	62
GP 1260	785	1145	1530	4.3	62
GP 1280	1060	1570	2080	6.0	62
GP 12120	1570	2290	3060	8.0	62

* 단단한 작업물 전체 커버기준 / Hard and entire works cover ranges

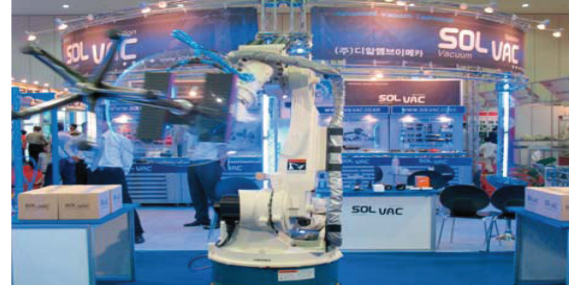
SOLVAC GP 제품을 이용한 로봇핸드링 시스템 (Robot system adopted solvac handling system)



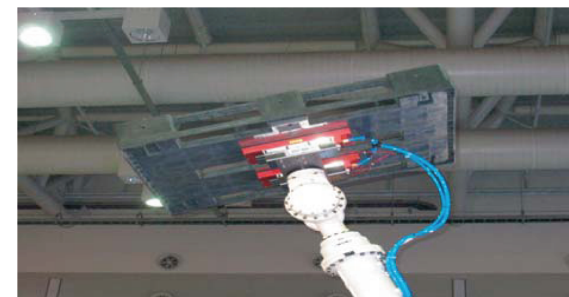
※품질 향상을 위해 예고없이 사양이 변경될 수 있음.
Specifications subject to change without notice.

DESIGN DATA

유리판 및 캔이송 적재의 로봇 핸드링
(Glass table and Can transfer with robot handling system)

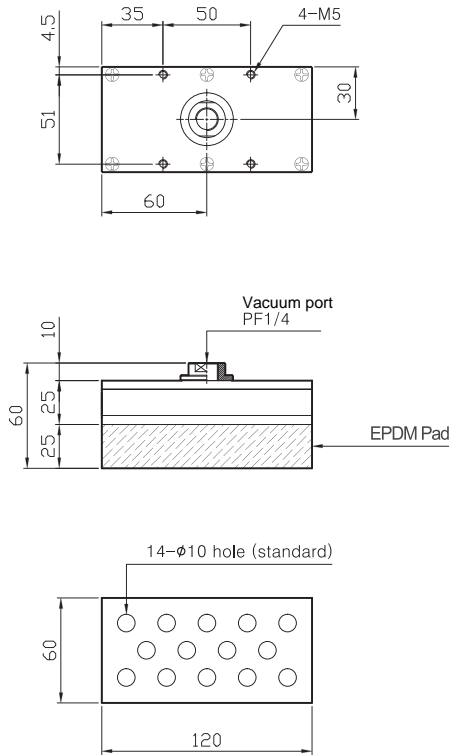


팔레트 로봇 핸드링
(Pallet robot handling)

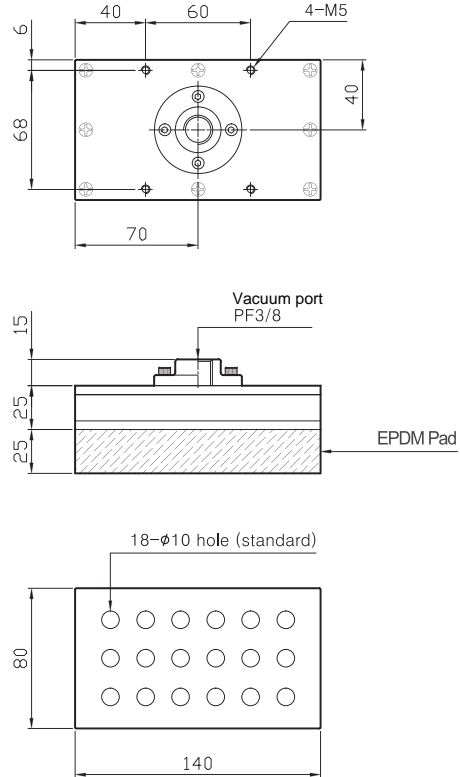


DIMENSION

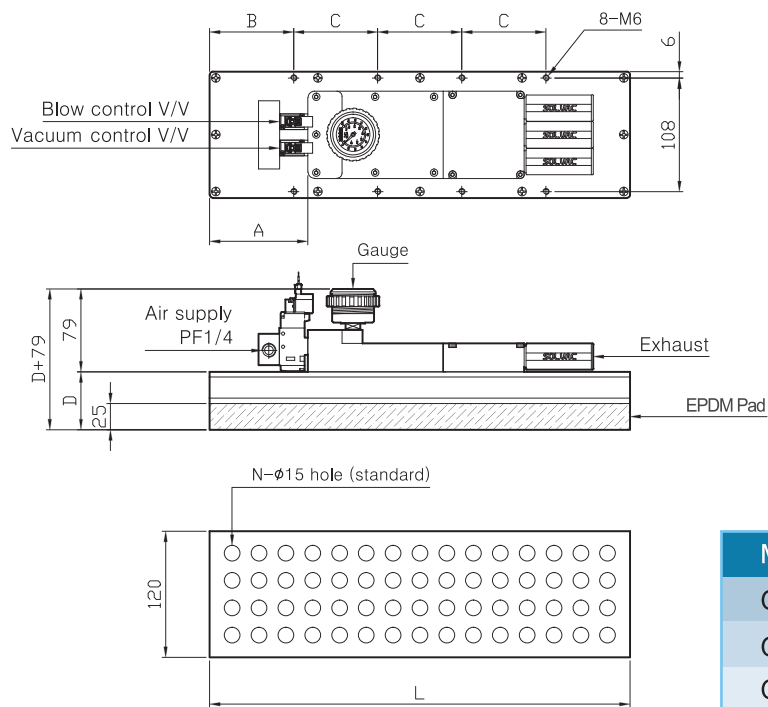
GP0612



GP0814



GP(1240, 1250, 1260)



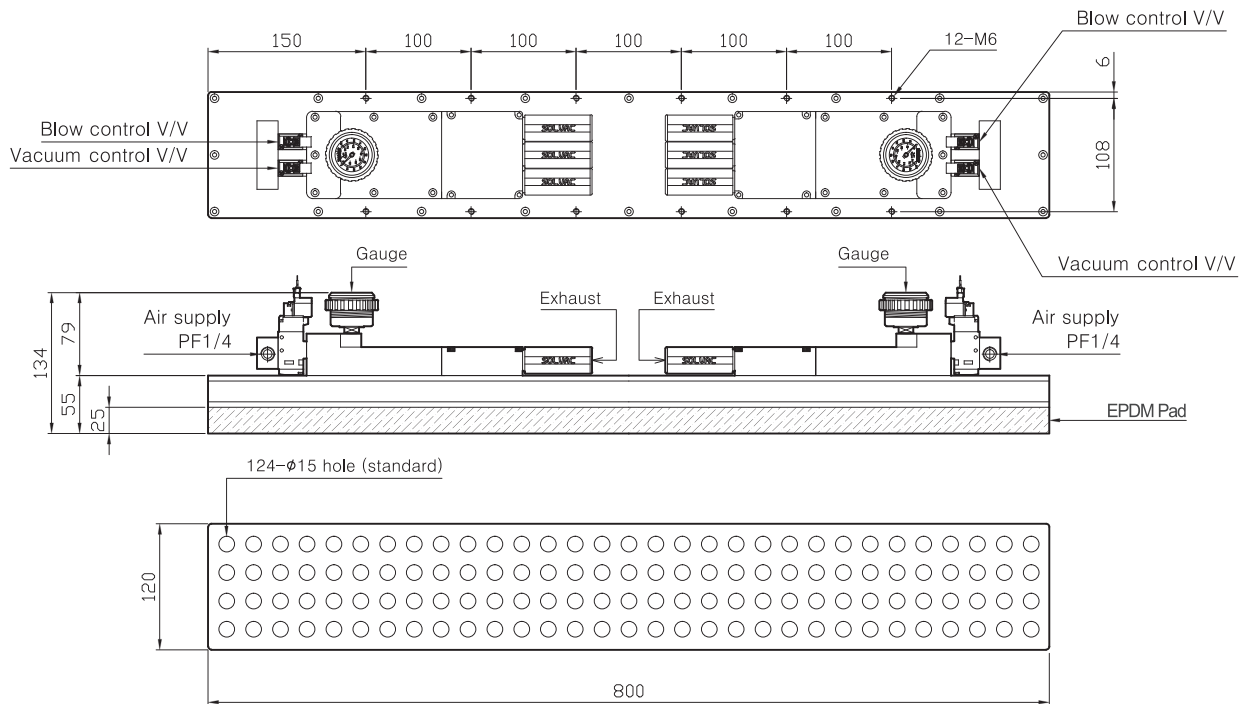
MODEL	A	B	C	D	L	N
GP1240	93.5	80	80	55	400	60
GP1250	143.5	130	80	55	500	76
GP1260	194	135	110	55	600	92

(mm)

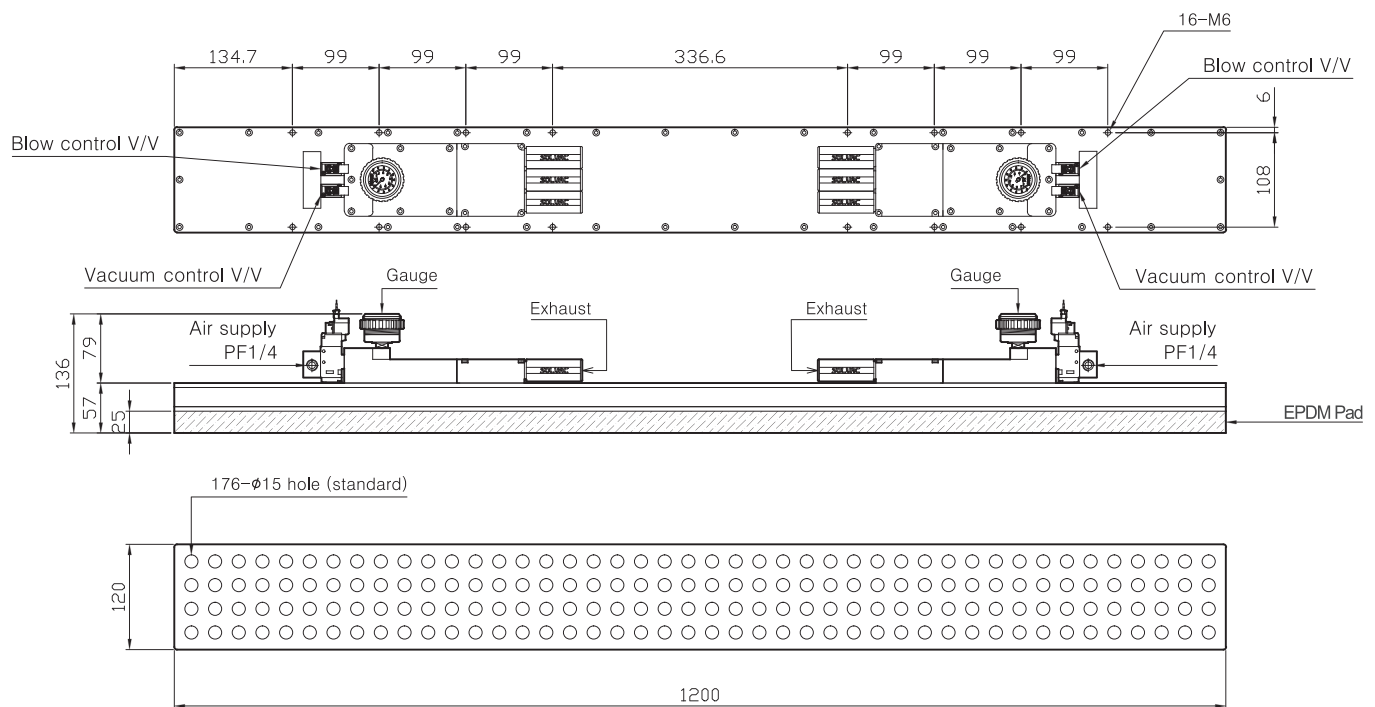
※품질 향상을 위해 예고없이 사양이 변경될 수 있음.
Specifications subject to change without notice.

DIMENSION

GP1280



GP12120



※품질 향상을 위해 예고없이 사양이 변경될 수 있음.
Specifications subject to change without notice.