

非接触パッド

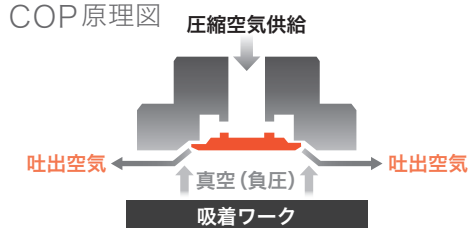


ベルヌーイの定理により、ワークを非接触で搬送!

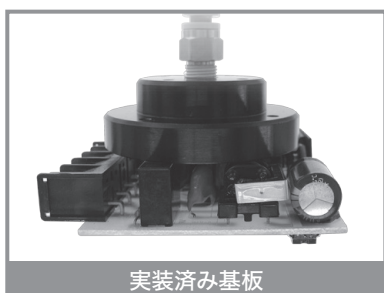


ワークに吸着跡やダメージを与えず搬送できます。

COP原理図



凹凸のあるワークも吸着可能



実装済み基板

穴の開いたワークの吸着



プリント基板



薬品



冷凍コロッケ(SUS仕様)

吸着パッドではエアリークにより吸着不可能なワークも吸着可能です。

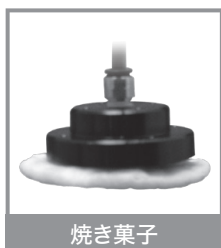
※凹凸の為、吸着時には一部ワークに接触します。

COPの特徴を生かし、各種の食品の吸着が可能

本体材質をステンレス(SUS)にすることで、洗浄が可能となり常に清潔に保ちます。
COPの吸着特性から、ワーク表面の水分を除去しながら吸着することが可能です。



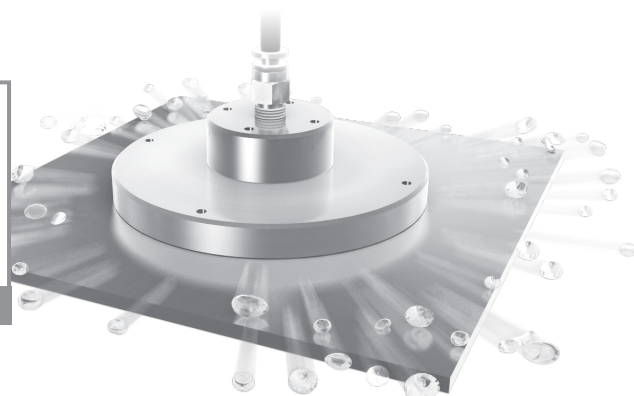
厚揚げ(SUS仕様)



焼き菓子



チョコレート



※本体 SUS 仕様も対応します。ご相談ください。

吸着不可能ワークの高速搬送が可能



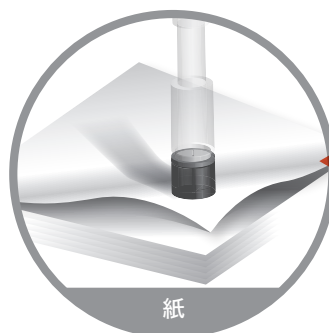
ロボット先端
に取り付け

吸着跡を残さず搬送可能

薄物フィルム

アルミ

紙



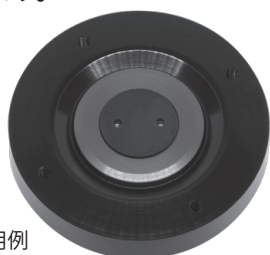
紙

重なり合った
フィルムや紙の
2枚取り防止にも
効果あります。

オプション取付けで、さらに高性能

○ 滑り止めダンパ

滑り止めダンパを貼ることで、
一部ワークと接触させ、横滑りを防ぎ、
搬送が可能です。



滑り止めダンパ使用例

○ ワーク保持ガイド

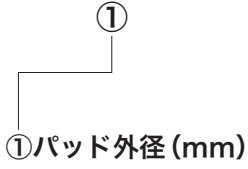
本体上部に 4 箇所のネジ加工を
施しており、固定用のガイドを
取り付け可能です。



ワーク保持ガイド使用例

形式番号

COP - 20



記号	パッド径
20	φ20
40	φ40
60	φ60
80	φ80
100	φ100

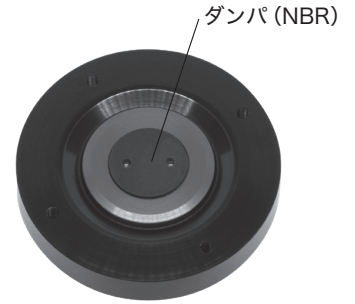
オプション形式番号

・滑り止めダンパ

COP - 20 G



記号	適用パッド
20	COP-20
40	COP-40
60	COP-60
80	COP-80
100	COP-100



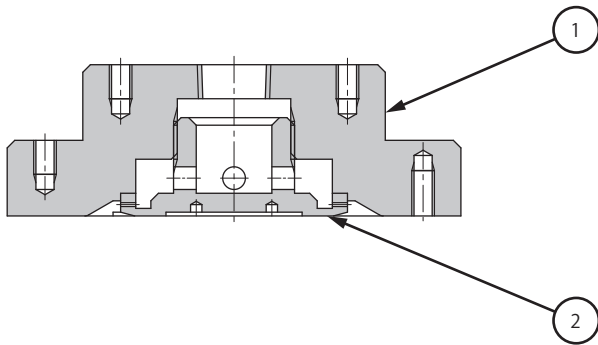
※滑り止めダンパをご使用の場合はダンパとワークは接触します。

仕様

項目 \ 形式番号	単位	COP-20	COP-40	COP-60	COP-80	COP-100
使用流体		空気 (非腐食・不燃性気体)				
配管接続口径		M5	Rc1/8		Rc1/4	
使用圧力範囲	MPa	0.15~0.5				
使用温度範囲	°C	0~60 (但し、凍結しないこと)				
吊上げ力	N	1.3	5.1	8.5	24.5	39.2
空気消費流量	L/min (ANR)	79	114	133	242	
質量	g	13.5	59	102	171	230

※吊上げ能力、空気消費量は供給空気圧力が0.5MPa時の性能で、吸着ワークは穴などない平らな物を吸着した時の性能です。

構造図

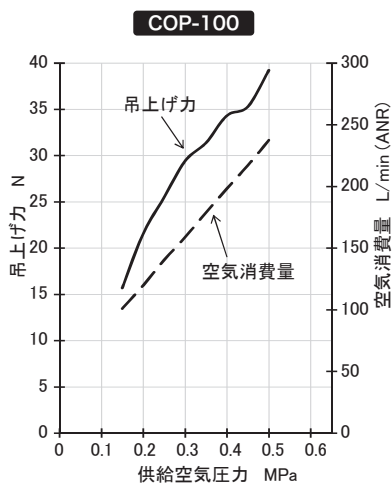
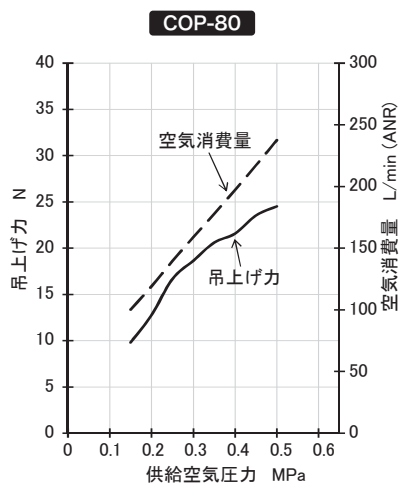
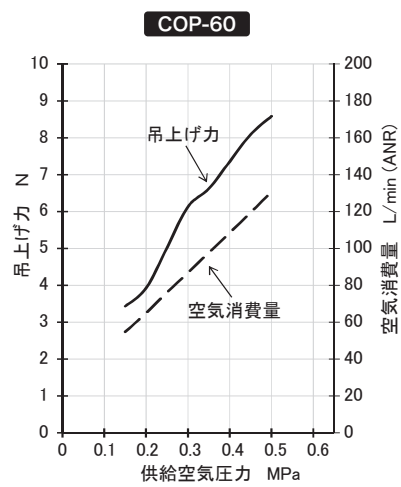
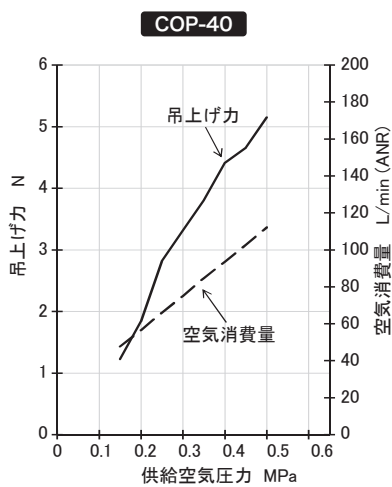
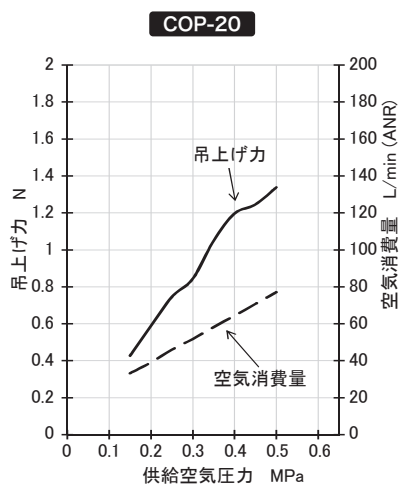


主要部品

部番	部品名称	材質
1	本体	アルミニウム
2	ノズル	アルミニウム

性能グラフ

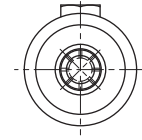
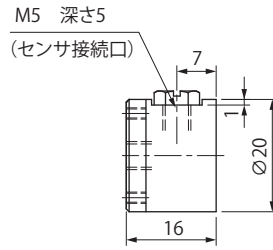
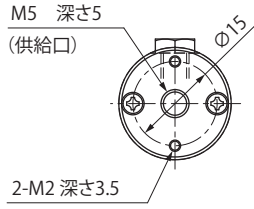
(mm)



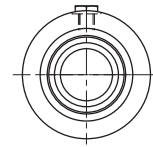
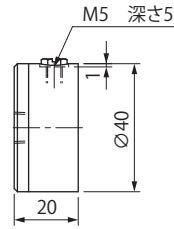
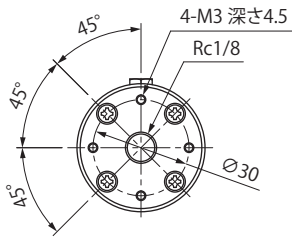
外形寸法図 (本体)

(mm)

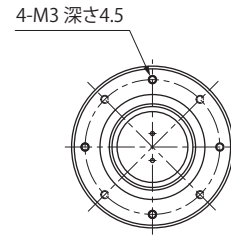
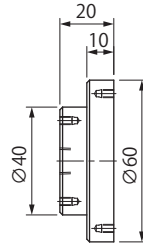
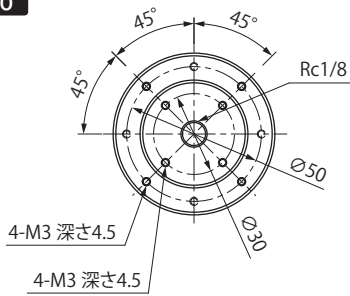
COP-20



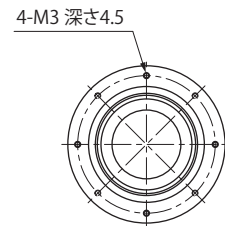
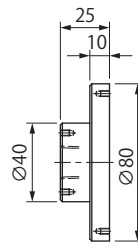
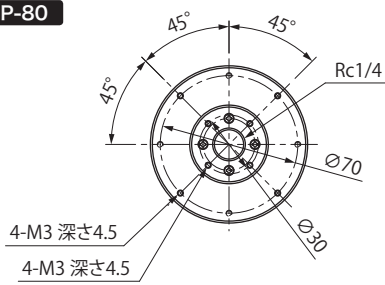
COP-40



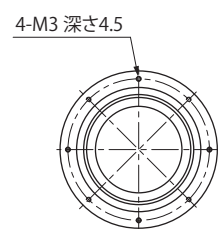
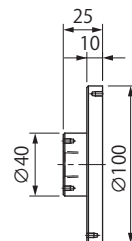
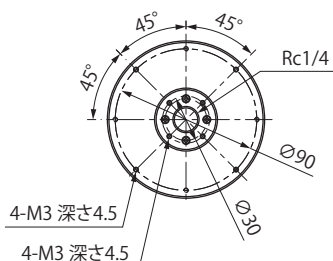
COP-60



COP-80



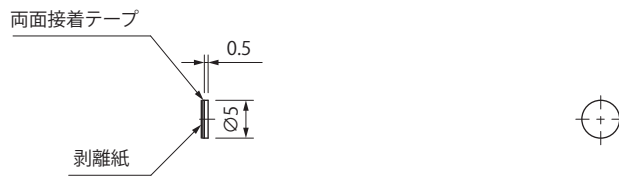
COP-100



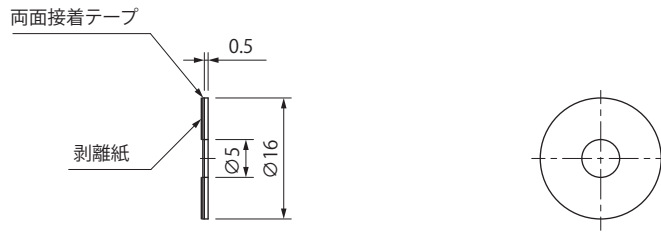
外形寸法図 (ダンパ)

(mm)

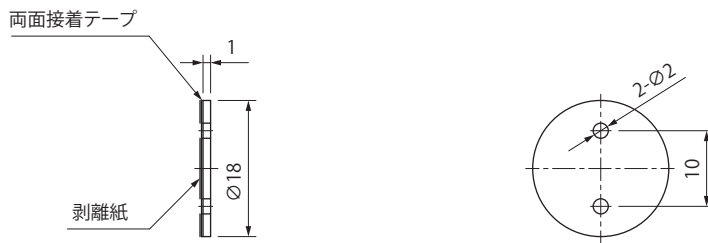
COP-20G



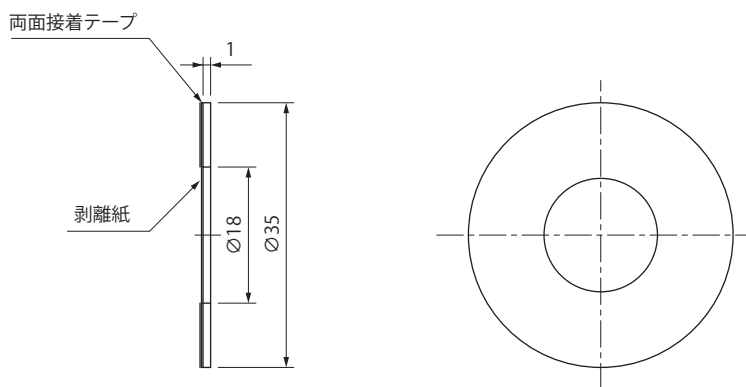
COP-40G



COP-60G



COP-80G



COP-100G

