

# 圧力制御ツール "Active Contact Flange"

## End-of-arm-tool "Active Contact Flange"

ロボットのアーム先端に圧力制御ツール (ACF) を取り付けることにより一方向への繊細な力制御が可能。

バフ研磨・バリ取り等のアプリケーションの自動化に貢献します。

The active contact flange makes automation touch-sensitive.  
Material tolerances of the workpiece and of the tool are compensated autonomously.



### 主な用途 [Application]

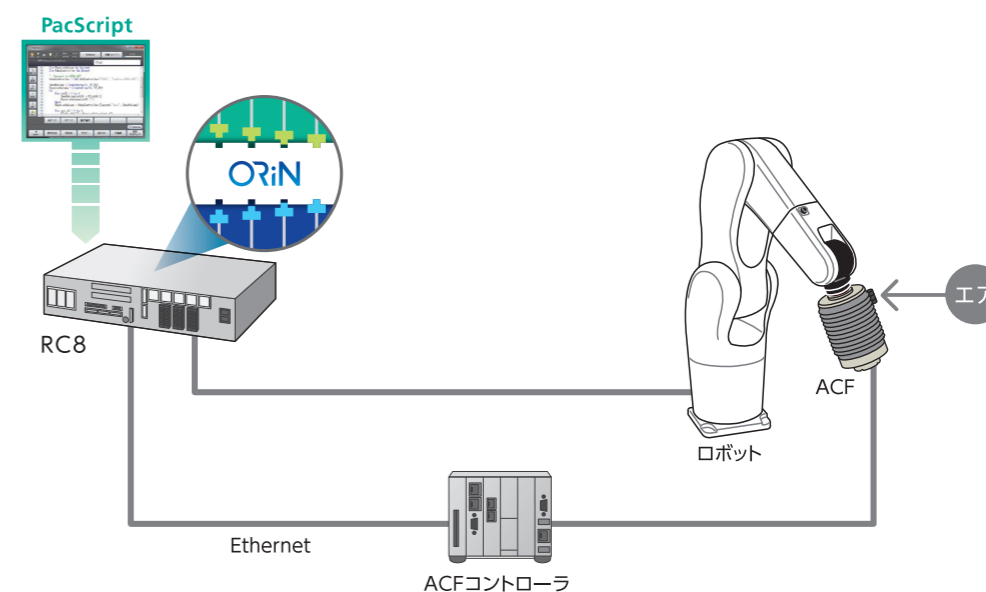
#### 表面処理に関するアプリケーション

- バフ研磨、バリ取り、ブラッシング、クリーニング など

#### 繊細な力を要するアプリケーション

- コンポーネントテスト (例: タッチスクリーン)、挿入、品質検査 など

### システム構成 [System configuration]



#### KEBA製アクティブ・コンタクト・フランジ仕様 (デンソー推奨品)

|                  | ACF110-01 XS | ACF110-04 | ACF110-10 |
|------------------|--------------|-----------|-----------|
| 最大圧力 (押/引) [N]   | 100          | 100       | 100       |
| ストローク [mm]       | 11.5         | 35        | 100       |
| 最大転倒モーメント [Nm]   | 25           | 40        | 40        |
| 最大ねじりモーメント [Nm]  | 35           | 30        | 30        |
| ストローク時の高さ=0 [mm] | 144          | 190.5     | 253       |
| 大きさ [mm]         | 90×75        | Ø 128     | Ø 128     |
| 重さ [kg]          | 1.3          | 3.2       | 3.5       |
| IP保護クラス          | IP40         | IP65      | IP65      |