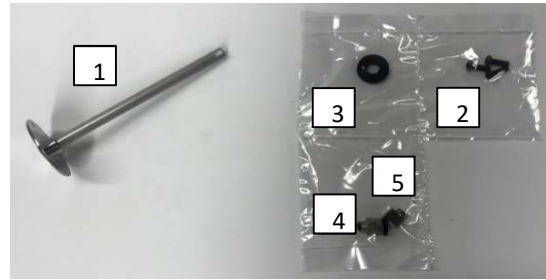


●セット一覧

番号	品名	個数
1	エアータッチメント	1
2	ネジ M3×10	3
3	ホルダー	1
4	継手ストレート	1
5	継手エルボ	1

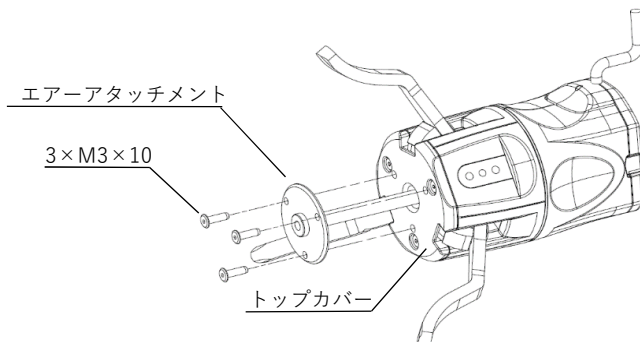


●仕様

正圧	0.5	MPa
負圧	-100	kPa
吸着パッド取り付け部	M5	

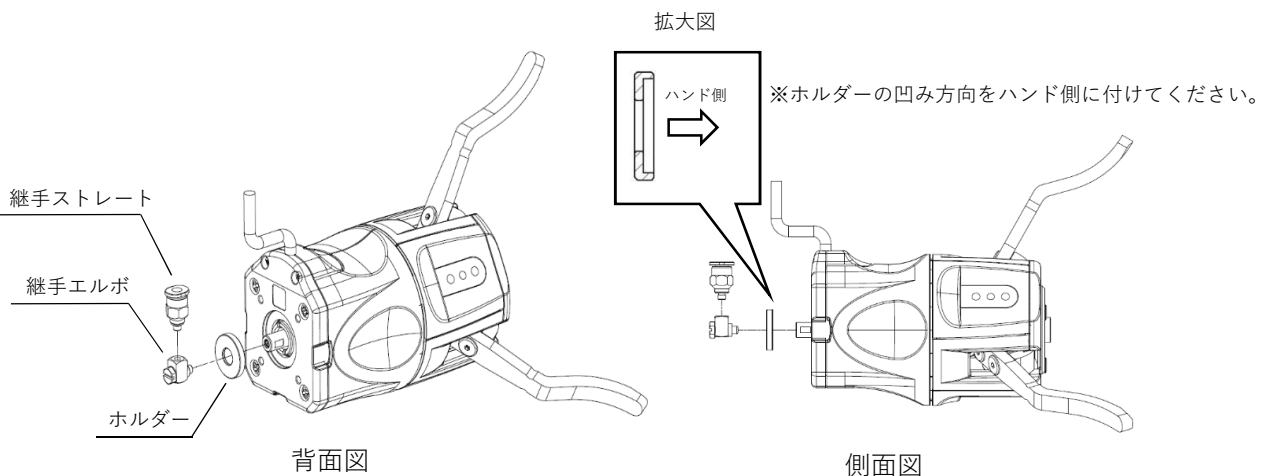
●組立手順

1. ロボットハンドのトップカバーの中空穴にエアータッチメントを通して、組立ネジで固定します。



正面図

2. ロボットハンドのエアータッチメントの後部シャフトにホルダーを通します。継手エルボと継手ストレートを上向きに取り付けてください。



3. 以上で手順は完了になります。吸着パッド取り付け部に吸着パッドを取り付けてご使用ください。



吸着パッド取り付け例：

メーカー	Pisco
型番	VPE30PBS23M5-FS

