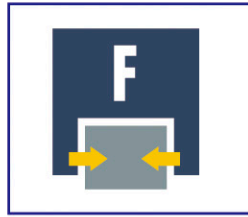


尺寸
Size
12 ~ 32



重量
Weight
66 ~ 719 g



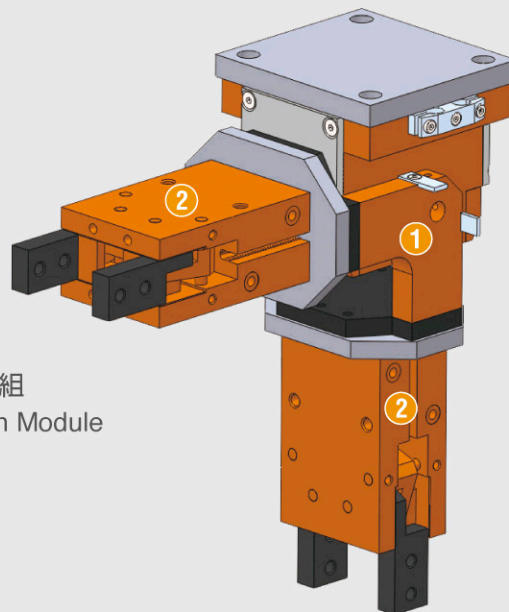
夾持力
Gripping force
11 ~ 158 N



單爪行程
Stroke per jaw
3 ~ 8 MM



適用工件重量
Recom. workpiece weight
0.09 ~ 0.78 KG



① SKE 90度旋轉模組
SKE 90° Rotation Module

② LGB 二指平動機械夾爪
LGB 2-jaw parallel gripper

應用領域

- 適用小型工件夾持，提供了自動化更多的應用方式。
- 適用於自動化組裝線及插取件專用模組。
- 適用於機台製作或工廠生產、組裝及自動化產業的乾淨環境。

你的優勢

- 凸輪型活塞設計：確保最大夾持力。
- 小巧尺寸：確保工作中有最低的干涉外形。
- 空氣供給，確保在各式自動化系統中皆可彈性供給壓縮空氣。
- 夾持力安全裝置：搭配機械式外部SDV逆止閥。

Applications

- Suitable for small workpiece clamping, provides more applications for automation.
- Suitable for automated assembly lines and special plug in and pick up modules.
- Best for clean environment of machine production or factory production, assemble and automation industry.

Your advantage

- Cam-type piston design: ensure maximum clamping force.
- Small size: make sure minimum interference.
- Compressed air supply, ensure all kinds of automation systems can have elasticity supply of compressed air.
- Gripping force safety device: with mechanical external SDV pressure safety valve.

LGB 系列簡介

- 工作原理：凸輪型活塞設計
- 外殼材質：鋁合金，超硬陽極處理
- 基爪材質：鋼
- 驅動方式：氣動：濾清壓縮空氣 (10mm) - 乾式、潤滑或非潤滑壓力介質：需求壓縮空氣品質等級 DIN ISO 8573-1
- 保固：12個月
- 夾持力安全裝置：
搭配機械式外部SDV逆止閥。

LGB Series Introduction

- How it works: Cam-type piston design.
- Gripper material: Aluminum alloy, hard anodized.
- Jaw material: Steel
- Drive: Pneumatic-filtration of compressed air _ (10mm) _ - dry, lubricated or non-lubricated pressure medium: demand for compressed air quality level DIN ISO 8573-1
- Warranty: 12 months.
- Gripping force safety device: with mechanical external SDV pressure safety valve.

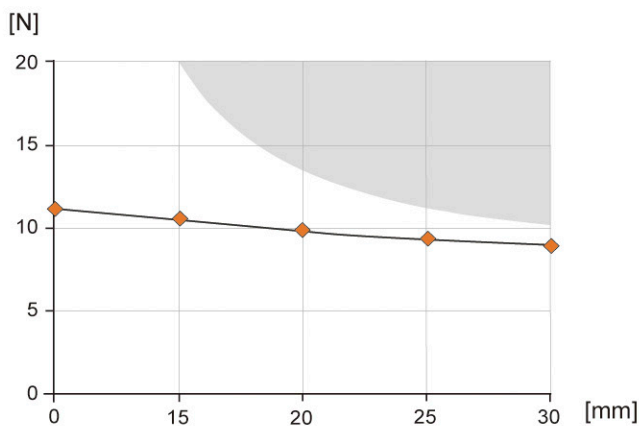


LGB-12



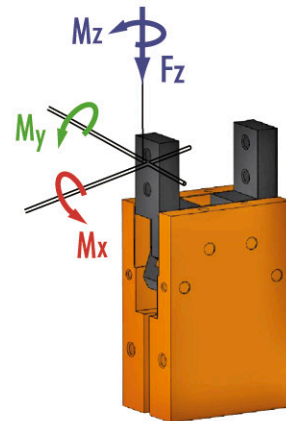
夾持力 Gripping force

夾持力與 夾爪 (finger) 長度對照表 Gripping force and jaw (finger) length chart



顏色區域：會增加夾爪磨損及撕裂機會

Colored area: increased wear and tear to be expected



- Mx max. 0.60 Nm
- My max. 0.72 Nm
- Mz max. 0.14 Nm
- Fz max. 72.0 N

技術資料 Technical data

型號 Model	LGB-12	
單爪行程 Stroke per jaw	mm	3
關閉力 Closing force	N	11
開啓力 Opening force	N	17
重量 Weight	g	66
建議工件重量 Recom. work piece weight	Kg	0.09
最高作動頻率 Maximum actuation frequency	180 次 beats / 分鐘 minute	
最小/最大壓力 Min. / Max. pressure	bar	1.5 / 7
額定工作壓力 Nominal pressure	bar	6.0
關閉/開啓時間 Closing / Opening time	s	0.2 / 0.2
夾爪長度可允許 Max. finger weight	mm	27
IP 等級 IP rating	IP	40
最小/最大室溫 Min. / Max. temperature	°C	-5°C ~ 60°C
重複精度 Repeatability	mm	0.1

2-Jaw Parallel Gripper

外觀尺寸圖 Dimensions

A 孔：主連接孔，夾爪開啓。

B 孔：主連接孔，夾爪閉合。

① 機械手，連接介面。

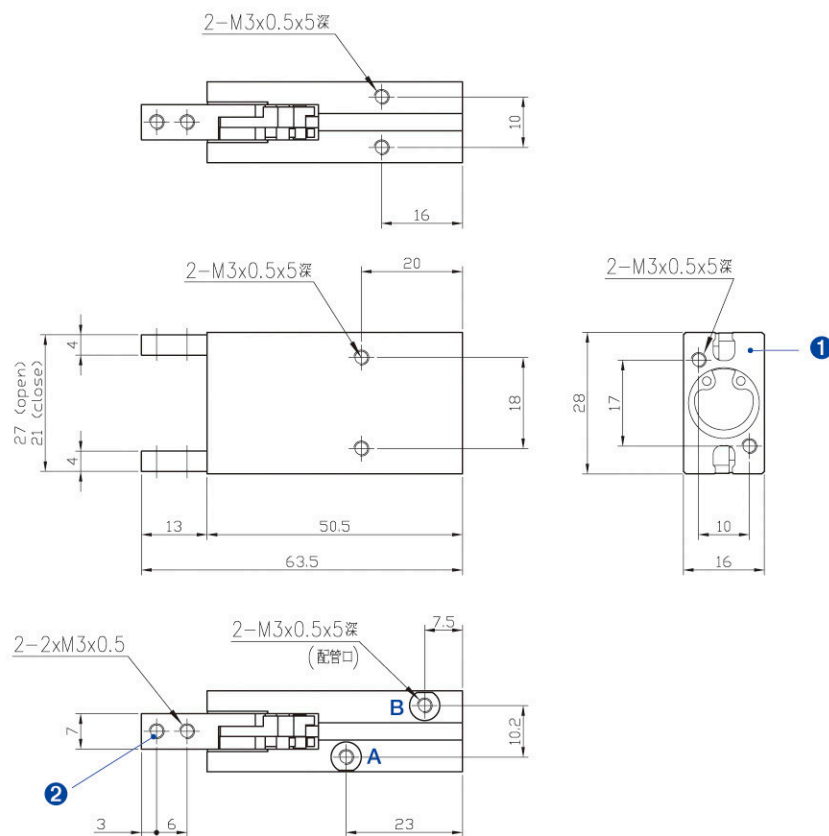
② 夾爪連接介面。

A Hole: main connection, gripper open

B Hole: main connection, gripper close

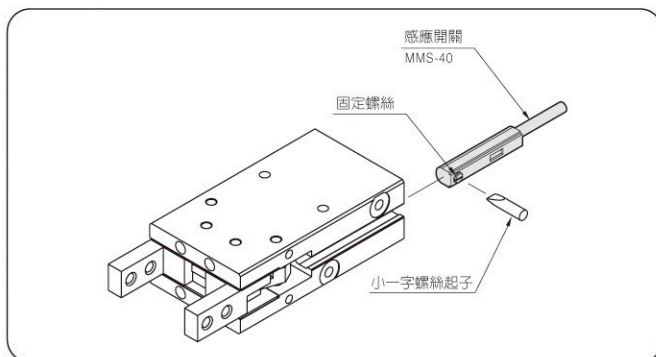
① Robot, connection interface

② Gripper connection interface



■ 上圖為閉爪時的基本款，不含選配物件尺寸。 ■ The picture shows the basic models when closing, excluding optional object size

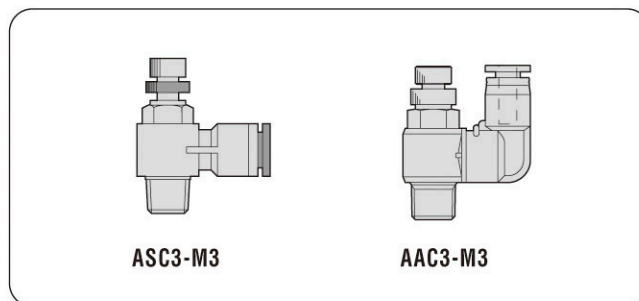
(接觸式)C型槽感應器系統 (Contact) C-slot sensor system



- 接觸式C型槽終端位置監控:夾爪磁簧感應器，安裝於夾爪C型槽內。
- 每個機械夾爪需要至少要2個感應器(接觸式)。
- Contact C-slot terminal position monitoring: Gripper magnetic field sensor, installed in the C-slot.
- Each mechanical gripper needs at least two sensors (contact).

型號 Model	型式 Description	建議使用數量 Recom. number of use
MMS-40	直行設計(兩線無接點) Straight design (two-line non-contact)	2

夾爪調速閥 Speed control valve



- 夾爪專用調速閥: 調整夾爪開張速度專用調速閥門。
- 每個機械夾爪需要至少要2個調速閥。
- Speed control valve special for grippers: Special for adjusting the opening speed of gripper.
- Each mechanical gripper needs at least two speed control valves.

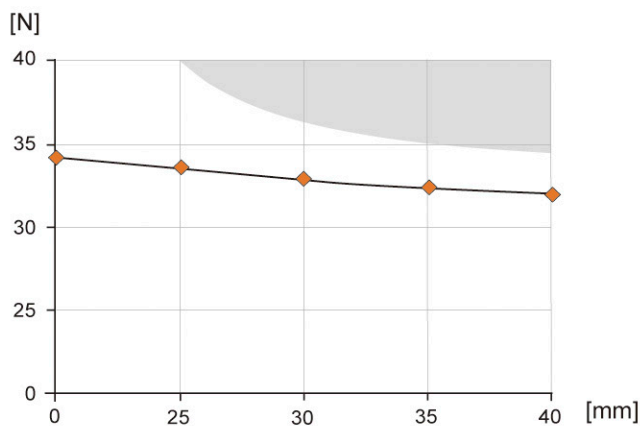
型號 Model	型式 Description	建議使用數量 Recom. number of use
ASC3-M3	90度設計 Ø3管徑 90 degrees design ø3 diameter	2
AAC3-M3	直通設計 Ø3管徑 Through design ø3 diameter	2

LGB-16



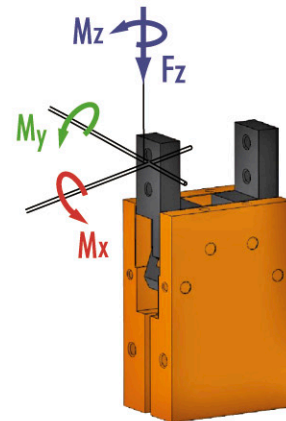
夾持力 Gripping force

夾持力與 夾爪 (finger) 長度對照表 Gripping force and jaw (finger) length chart



顏色區域：會增加夾爪磨損及撕裂機會

Colored area: increased wear and tear to be expected



- Mx max. 1.05 Nm
- My max. 1.25 Nm
- Mz max. 0.21 Nm
- Fz max. 110.0 N

技術資料 Technical data

型號 Model	LGB-16	
單爪行程 Stroke per jaw	mm	4
關閉力 Closing force	N	34
開啓力 Opening force	N	29
重量 Weight	g	144
建議工件重量 Recom. work piece weight	Kg	0.17
最高作動頻率 Maximum actuation frequency	180 次 beats / 分鐘 minute	
最小/最大壓力 Min. / Max. pressure	bar	1.5 / 7
額定工作壓力 Nominal pressure	bar	6.0
關閉/開啓時間 Closing / Opening time	s	0.2 / 0.2
夾爪長度可允許 Max. finger weight	mm	36
IP 等級 IP rating	IP	40
最小/最大室溫 Min. / Max. temperature	°C	-5°C ~ 60°C
重複精度 Repeatability	mm	0.1

2-Jaw Parallel Gripper

外觀尺寸圖 Dimensions

A 孔：主連接孔，夾爪開啓。

B 孔：主連接孔，夾爪閉合。

① 機械手，連接介面。

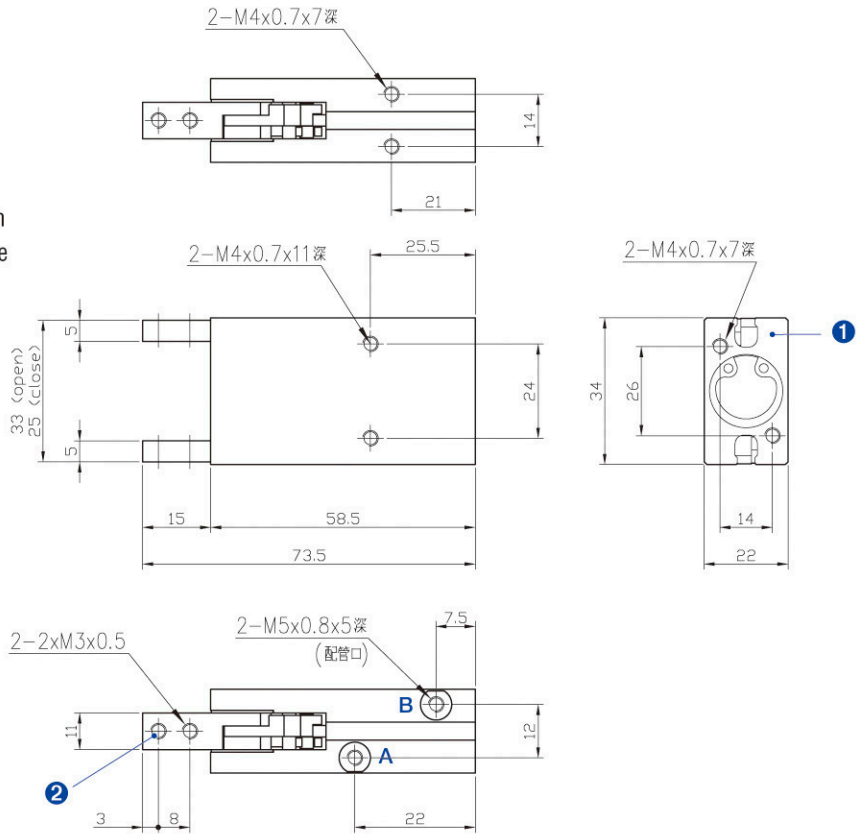
② 夾爪連接介面。

A Hole: main connection, gripper open

B Hole: main connection, gripper close

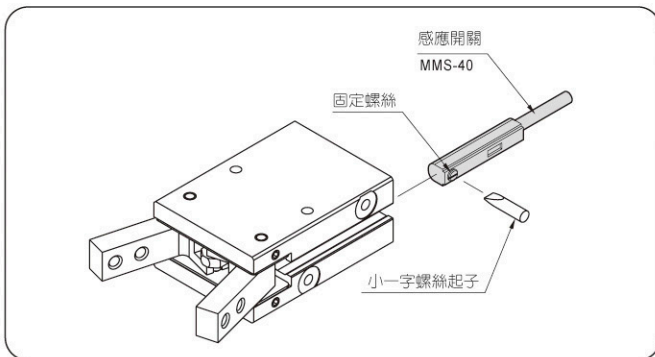
① Robot, connection interface

② Gripper connection interface



■ 上圖為閉爪時的基本款，不含選配物件尺寸。 ■ The picture shows the basic models when closing, excluding optional object size

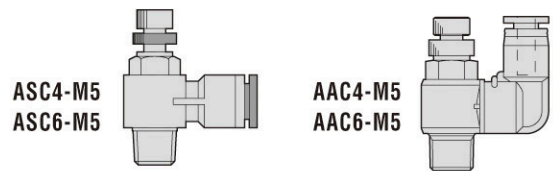
(接觸式)C型槽感應器系統 (Contact) C-slot sensor system



- 接觸式C型槽終端位置監控:夾爪磁簧感應器，安裝於夾爪C型槽內。
- 每個機械夾爪需要至少2個感應器(接觸式)。
- Contact C-slot terminal position monitoring: Gripper magnetic field sensor, installed in the C-slot.
- Each mechanical gripper needs at least two sensors (contact).

型號 Model	型式 Description	建議使用數量 Recom. number of use
MMS-40	直行設計 (兩線無接點) Straight design (two-line non-contact)	2

夾爪調速閥 Speed control valve



- 夾爪專用調速閥: 調整夾爪開張速度專用調速閥門。
- 每個機械夾爪需要至少2個調速閥。
- Speed control valve special for grippers: Special for adjusting the opening speed of gripper.
- Each mechanical gripper needs at least two speed control valves.

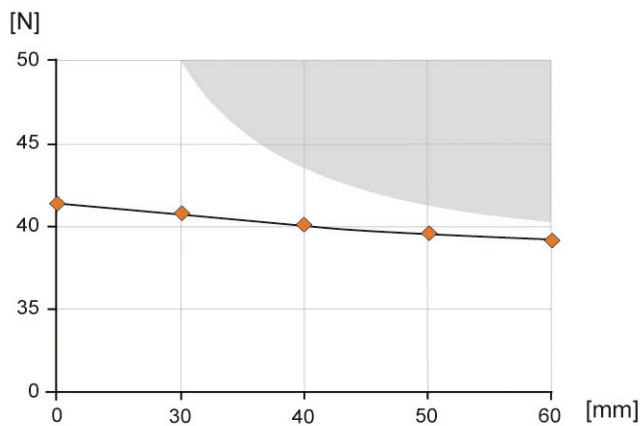
型號 Model	型式 Description	建議使用數量 Recom. number of use
ASC4-M5	90度設計 Ø4管徑 90 degrees design ø4 diameter	2
ASC6-M5	90度設計 Ø6管徑 90 degrees design ø6 diameter	2
AAC4-M5	直通設計 Ø4管徑 Through design ø4 diameter	2
AAC6-M5	直通設計 Ø6管徑 Through design ø6 diameter	2

LGB-20



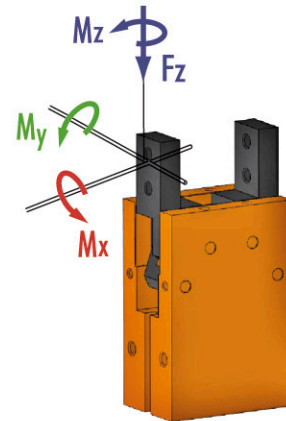
夾持力 Gripping force

夾持力與 夾爪 (finger) 長度對照表 Gripping force and jaw (finger) length chart



顏色區域：會增加夾爪磨損及撕裂機會

Colored area: increased wear and tear to be expected



- Mx max. 1.40 Nm
- My max. 1.88 Nm
- Mz max. 0.48 Nm
- Fz max. 125.0 N

技術資料 Technical data

型號 Model	LGB-20	
單爪行程 Stroke per jaw	mm	6
關閉力 Closing force	N	42
開啓力 Opening force	N	39
重量 Weight	g	255
建議工件重量 Recom. work piece weight	Kg	0.21
最高作動頻率 Maximum actuation frequency	180 次 beats / 分鐘 minute	
最小/最大壓力 Min. / Max. pressure	bar	1.5 / 7
額定工作壓力 Nominal pressure	bar	6.0
關閉/開啓時間 Closing / Opening time	s	0.2 / 0.2
夾爪長度可允許 Max. finger weight	mm	52
IP 等級 IP rating	IP	40
最小/最大室溫 Min. / Max. temperature	°C	-5°C ~ 60°C
重複精度 Repeatability	mm	0.1

2-Jaw Parallel Gripper

外觀尺寸圖 Dimensions

A 孔：主連接孔，夾爪開啓。

B 孔：主連接孔，夾爪閉合。

① 機械手，連接介面。

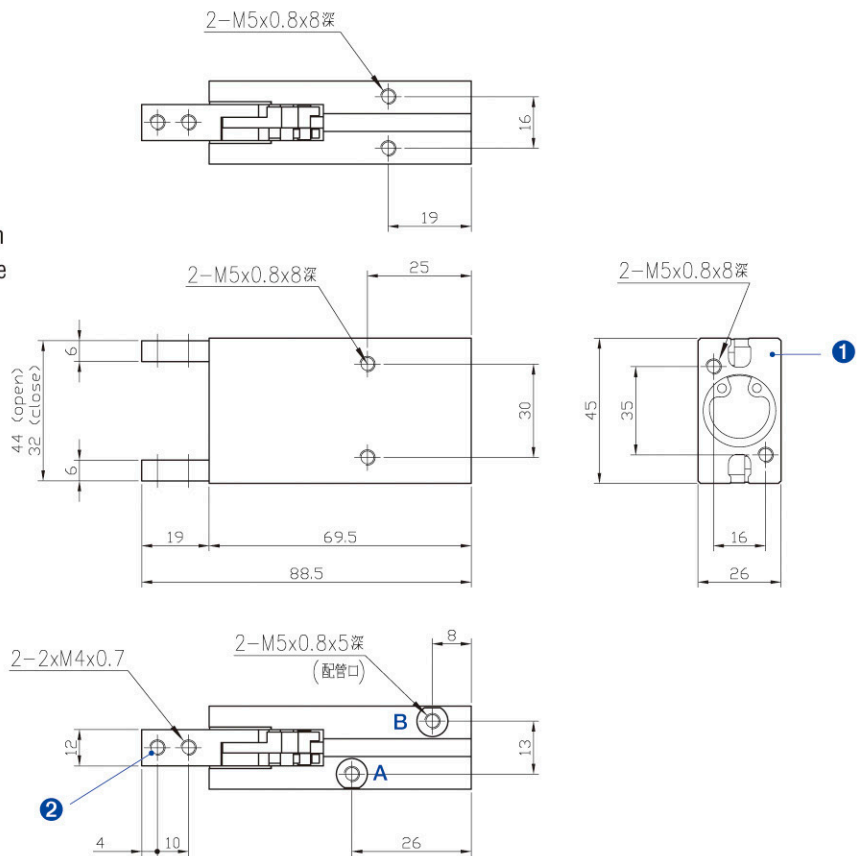
② 夾爪連接介面。

A Hole: main connection, gripper open

B Hole: main connection, gripper close

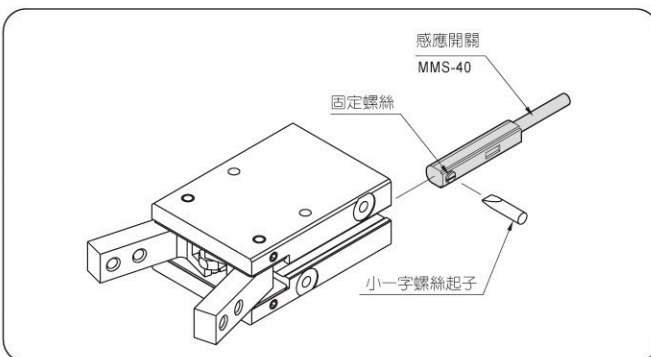
① Robot, connection interface

② Gripper connection interface



■ 上圖為閉爪時的基本款，不含選配物件尺寸。 ■ The picture shows the basic models when closing, excluding optional object size

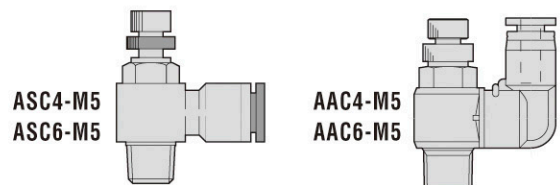
(接觸式)C型槽感應器系統 (Contact) C-slot sensor system



- 接觸式C型槽終端位置監控:夾爪磁簧感應器，安裝於夾爪C型槽內。
- 每個機械夾爪需要至少2個感應器(接觸式)。
- Contact C-slot terminal position monitoring: Gripper magnetic field sensor, installed in the C-slot.
- Each mechanical gripper needs at least two sensors (contact).

型號 Model	型式 Description	建議使用數量 Recom. number of use
MMS-40	直行設計(兩線無接點) Straight design (two-line non-contact)	2

夾爪調速閥 Speed control valve



- 夾爪專用調速閥: 調整夾爪開張速度專用調速閥門。
- 每個機械夾爪需要至少2個調速閥。
- Speed control valve special for grippers: Special for adjusting the opening speed of gripper.
- Each mechanical gripper needs at least two speed control valves.

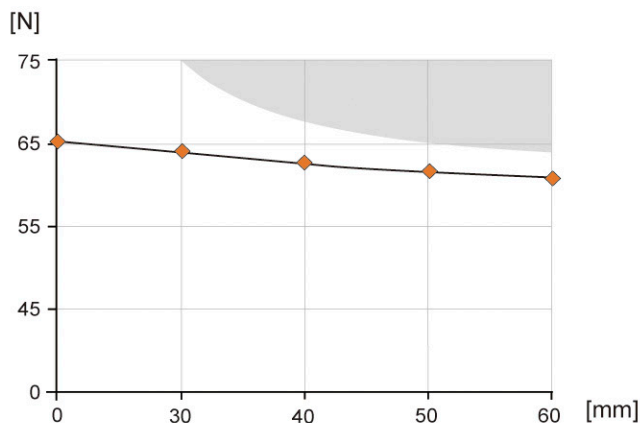
型號 Model	型式 Description	建議使用數量 Recom. number of use
ASC4-M5	90度設計 Ø4管徑 90 degrees design ø3 diameter	2
ASC6-M5	90度設計 Ø6管徑 90 degrees design ø3 diameter	2
AAC4-M5	直通設計 Ø4管徑 Through design ø3 diameter	2
AAC6-M5	直通設計 Ø6管徑 Through design ø3 diameter	2

LGB-25



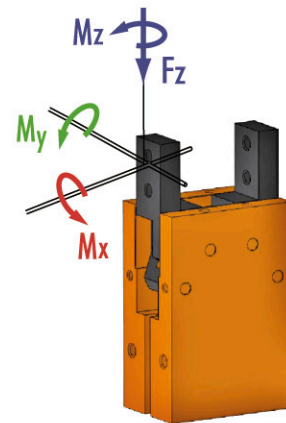
夾持力 Gripping force

夾持力與 夾爪 (finger) 長度對照表 Gripping force and jaw (finger) length chart



顏色區域：會增加夾爪磨損及撕裂機會

Colored area: increased wear and tear to be expected



- Mx max. 1.50 Nm
- My max. 2.00 Nm
- Mz max. 0.55 Nm
- Fz max. 131.0 N

技術資料 Technical data

型號 Model	LGB-25	
單爪行程 Stroke per jaw	mm	7
關閉力 Closing force	N	65
開啓力 Opening force	N	59
重量 Weight	g	419
建議工件重量 Recom. work piece weight	Kg	0.3
最高作動頻率 Maximum actuation frequency	180 次 beats / 分鐘 minute	
最小/最大壓力 Min. / Max. pressure	bar	1.5 / 7
額定工作壓力 Nominal pressure	bar	6.0
關閉/開啓時間 Closing / Opening time	s	0.2 / 0.2
夾爪長度可允許 Max. finger weight	mm	62
IP 等級 IP rating	IP	40
最小/最大室溫 Min. / Max. temperature	°C	-5°C ~ 60°C
重複精度 Repeatability	mm	0.1

2-Jaw Parallel Gripper

外觀尺寸圖 Dimensions

A 孔：主連接孔，夾爪開啓。

B 孔：主連接孔，夾爪閉合。

① 機械手，連接介面。

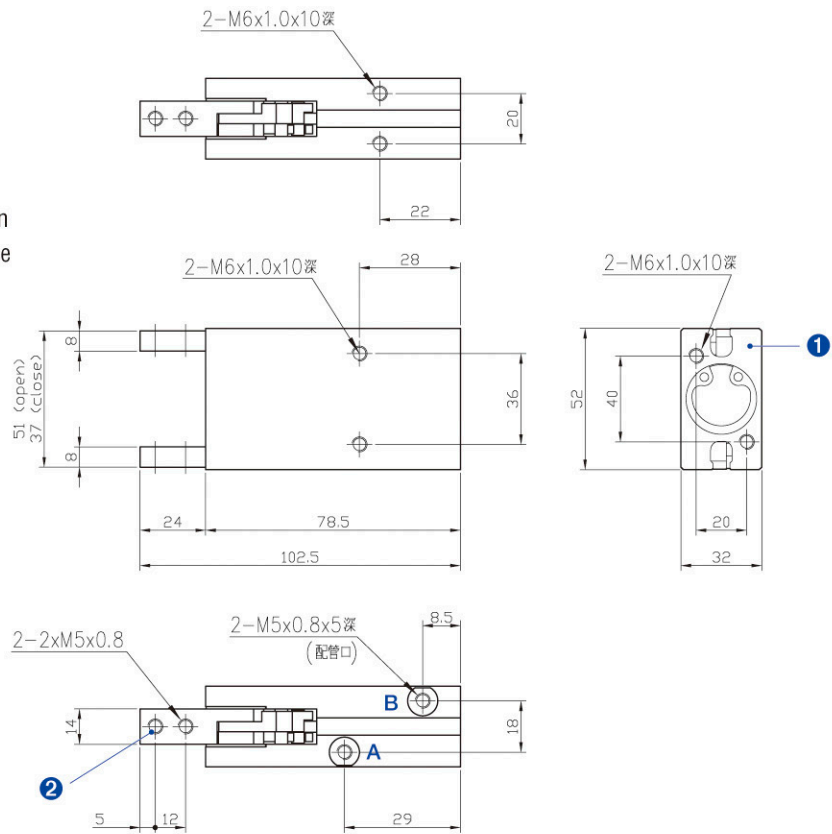
② 夾爪連接介面。

A Hole: main connection, gripper open

B Hole: main connection, gripper close

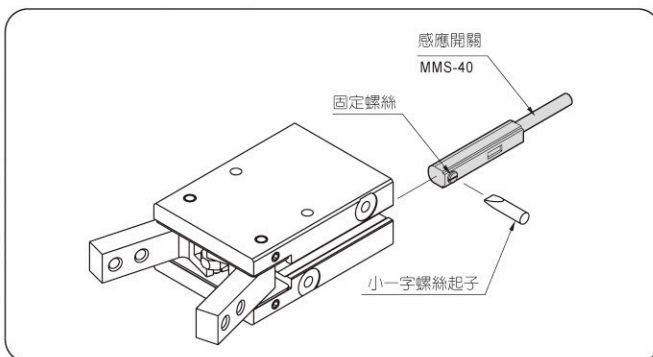
① Robot, connection interface

② Gripper connection interface



■ 上圖為閉爪時的基本款，不含選配物件尺寸。 ■ The picture shows the basic models when closing, excluding optional object size

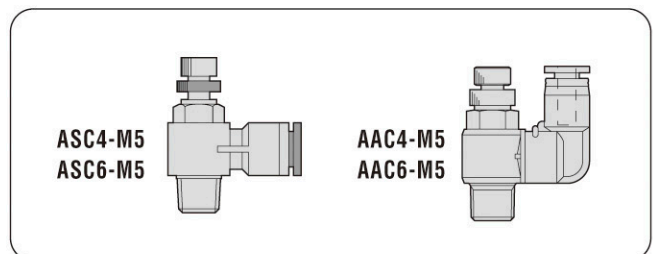
(接觸式)C型槽感應器系統 (Contact) C-slot sensor system



- 接觸式C型槽終端位置監控:夾爪磁簧感應器，安裝於夾爪C型槽內。
- 每個機械夾爪需要至少2個感應器(接觸式)。
- Contact C-slot terminal position monitoring: Gripper magnetic field sensor, installed in the C-slot.
- Each mechanical gripper needs at least two sensors (contact).

型號 Model	型式 Description	建議使用數量 Recom. number of use
MMS-40	直行設計 (兩線無接點) Straight design (two-line non-contact)	2

夾爪調速閥 Speed control valve



- 夾爪專用調速閥: 調整夾爪開張速度專用調速閥門。
- 每個機械夾爪需要至少2個調速閥。
- Speed control valve special for grippers: Special for adjusting the opening speed of gripper.
- Each mechanical gripper needs at least two speed control valves.

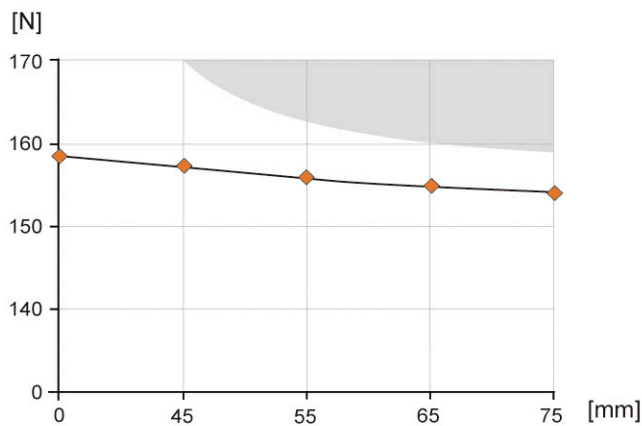
型號 Model	型式 Description	建議使用數量 Recom. number of use
ASC4-M5	90度設計 Ø4管徑 90 degrees design ø4 diameter	2
ASC6-M5	90度設計 Ø6管徑 90 degrees design ø6 diameter	2
AAC4-M5	直通設計 Ø4管徑 Through design ø4 diameter	2
AAC6-M5	直通設計 Ø6管徑 Through design ø6 diameter	2

LGB-32



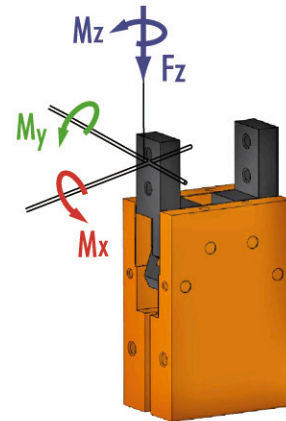
夾持力 Gripping force

夾持力與 夾爪 (finger) 長度對照表 Gripping force and jaw (finger) length chart



顏色區域：會增加夾爪磨損及撕裂機會

Colored area: increased wear and tear to be expected



- Mx max. 2.50 Nm
- My max. 2.98 Nm
- Mz max. 1.00 Nm
- Fz max. 195.0 N

技術資料 Technical data

型號 Model	LGB-32	
單爪行程 Stroke per jaw	mm	8
關閉力 Closing force	N	158
開啓力 Opening force	N	148
重量 Weight	g	719
建議工件重量 Recom. work piece weight	Kg	0.78
最高作動頻率 Maximum actuation frequency	180 次 beats / 分鐘 minute	
最小/最大壓力 Min. / Max. pressure	bar	1.5 / 7
額定工作壓力 Nominal pressure	bar	6.0
關閉/開啓時間 Closing / Opening time	s	0.2 / 0.2
夾爪長度可允許 Max. finger weight	mm	75
IP 等級 IP rating	IP	40
最小/最大室溫 Min. / Max. temperature	°C	-5°C ~ 60°C
重複精度 Repeatability	mm	0.1

2-Jaw Parallel Gripper

外觀尺寸圖 Dimensions

A 孔：主連接孔，夾爪開啓。

B 孔：主連接孔，夾爪閉合。

① 機械手，連接介面。

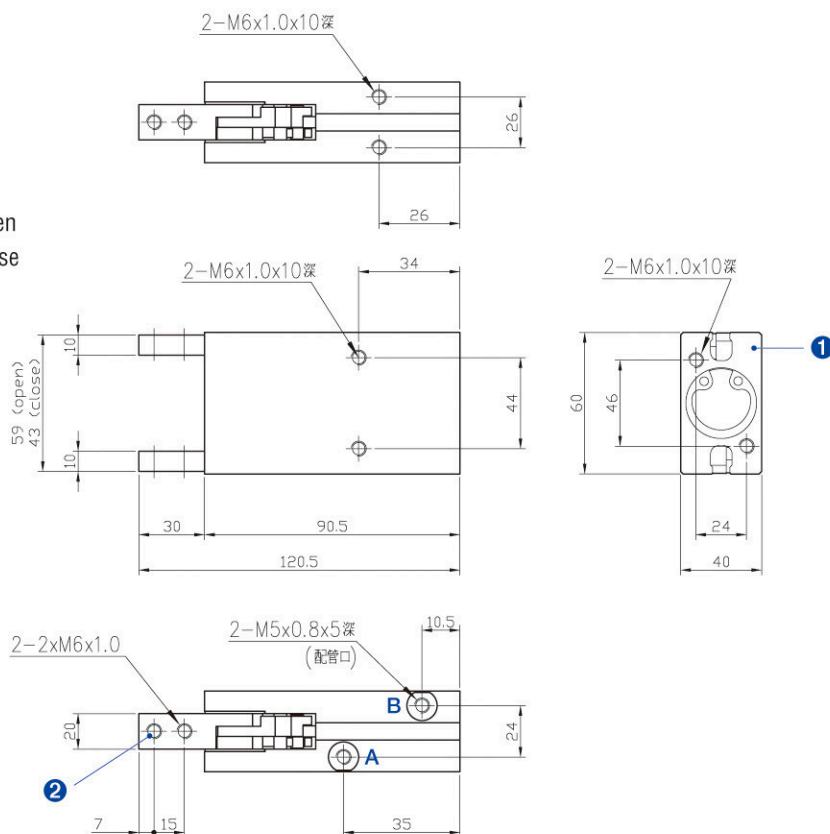
② 夾爪連接介面。

A Hole: main connection, gripper open

B Hole: main connection, gripper close

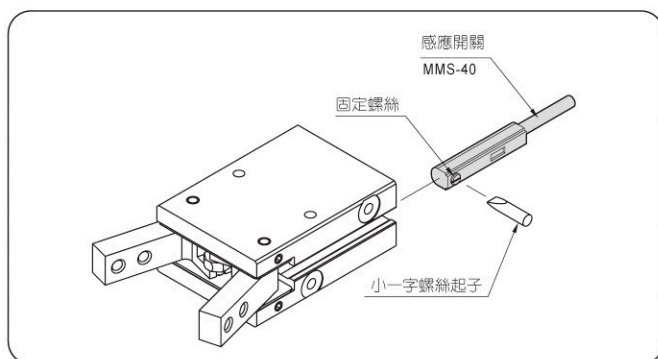
① Robot, connection interface

② Gripper connection interface



■ 上圖為閉爪時的基本款，不含選配物件尺寸。 ■ The picture shows the basic models when closing, excluding optional object size

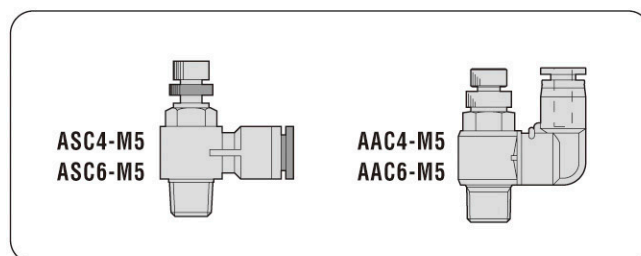
(接觸式)C型槽感應器系統 (Contact) C-slot sensor system



- 接觸式C型槽終端位置監控:夾爪磁簧感應器，安裝於夾爪C型槽內。
- 每個機械夾爪需要至少2個感應器(接觸式)。
- Contact C-slot terminal position monitoring: Gripper magnetic field sensor, installed in the C-slot.
- Each mechanical gripper needs at least two sensors (contact).

型號 Model	型式 Description	建議使用數量 Recom. number of use
MMS-40	直行設計 (兩線無接點) Straight design (two-line non-contact)	2

夾爪調速閥 Speed control valve



- 夾爪專用調速閥: 調整夾爪開張速度專用調速閥門。
- 每個機械夾爪需要至少2個調速閥。
- Speed control valve special for grippers: Special for adjusting the opening speed of gripper.
- Each mechanical gripper needs at least two speed control valves.

型號 Model	型式 Description	建議使用數量 Recom. number of use
ASC4-M5	90度設計 Ø4管徑 90 degrees design ø3 diameter	2
ASC6-M5	90度設計 Ø6管徑 90 degrees design ø3 diameter	2
AAC4-M5	直通設計 Ø4管徑 Through design ø3 diameter	2
AAC6-M5	直通設計 Ø6管徑 Through design ø3 diameter	2