## ▶ コネクターアクセサリー

OX-005用コネクタ	7—	ロボット側	ツール側	
ロボット側ツール側	注文コードNo.	140328 🕑	140329 🕑	
	型式	OXR-PS06	OXR-PS06-I	
	標準価格	¥4,400 (税別)	¥9,900 (税別)	
	重 量	3g		
	電気接点	6芯	(2A)	

■ コネクター図面は ● 1-33 をご参照ください。

プローブコネクター			ロボット側	ツール側			
	注文		۱۲-	Vo.	140362 🕑	140363 🕑	
-	型			式	OXR-PSH11	OXR-PSH11-I	
******	標	準	価	格	¥6,600 (税別)	¥9,350 (税別)	
ロボット側	重			量	50	3g	
ツール側	配約	線	仕	様	ハンダ処理済 (AWG23) 500mm		
	電気	₹	接	点	11点		
	付月	属	ネ	ジ	十字穴付皿ネジ M4×10 [123515]		

■ コネクター図面は ● 1-33 をご参照ください。

D-SUBコネクター(OX-Aタイプ用)			ロボット側	ツール側	
	注文コー	ドNo.	140172 🕑	140171 🕑	
Comment of the	型	式	OX-DS09	OX-DS09-I	
ロボット側	標準	価格	¥280 (税別)	¥220 (税別)	
ツール側	重	量	4g		
	配線	仕 様	AWG22		
	電気	接点	9芯		

本ジは別途ご用意ください。



■ コネクター図面及びケーブル側メタコン規格は ◆ 1-34 をご参照ください。

LVAI-		
王女コートNO.	140397	
型式	OXR-PCS	
標準価格	¥2,500 (税別)	
重 量	35g	
対 象	OX-35	
	票準価格	

図面は → 1-34) をご参照ください。

OX-35B、OX-35AI にプローブコネクター 05A、13A を取り付ける際に必要となります。

## ▶オートスイッチ・無接点

1 1 1 1 2 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1					
オートスイッチ					
	注文コードN	o.	030500		
	型 :	式	D-F8N		
	標準価	格	¥2,530 (税別)		
	重	量	7g		

適用負荷:リレーPLC
負荷電圧: DC24V
負荷電流: 5 ~ 40mA
配線: → 6-20
参照
インジケータランプ付です
ケーブル長さ: 0.5m



コネクター図面は → 1-33 をご参照ください。

プローブコネクタ-	ー(ハン	ロボット側	ツール側		
00	注文コ-	ードNo.	140264 🕑	140265 🕑	
	型	式	OXR-PS16	OXR-PS16-I	
illian.	標準	価格	¥7,700 (税別)	¥12,100 (税別)	
ロボット側	重	量	8g	11g	
2 40	配線	仕 様	AWG22		
Telling Vin	電気	接点	16芯	(2A)	
ツール側	付 属	ネジ	十字穴付皿ネジ M	14×10 [123515]	

コネクター図面は → 1-33 をご参照ください。



※ケーブル配線に、D-SUBコネクターの取付も可能です。



コネクター図面及びケーブル側メタコン規格は → 1-34 をご参照ください。



● 付属品: 位置決めピン、取付ボルト ● 図面は **● (1-33)** をご参照ください。 OX-35B、OX-35AI、OX-35BT、OX-35ATI、OX-120A、OX-120AI にD-SUB& プローブコネクターを取付ける際に必要となります。 チャック交換

チャック ワンタッチ 手動

(OMタイプ) ツール チェンジャー

ハンド 自動交換 システム

**担 む** ミニ シリンダー

ミニ シリンダー用 アクセサリー

コンテナ シリンダー

コンテナ シリンダー用 アクセサリー 機能 チャック

クッション材

吸着

吸着パッド

吸着金具

パッド in パッド 真空 グリッパー

エジェクター / フィルター / チェックパルブ

超小型成形品用パーツ

真空発生

切る

エアーニッパー (小型・中型)

フレーム・モジュール ジャングル ジム

レッツ ジョイント

レッツSUS 基礎 アルミ材

自在 チャック

配管部品・センサー

配管部品製品確認用

センサー / マルチ AND 基板

電源通信 IO ユニット

軽量シリーズ フレーム / 吸着 / シリンダー / 当板 / マニホールド

マニホールド 業種別 物流・パレタイズ/

物流・パレタイズ / 板金・プレス・ 金属加工

組付用ツール 工具 / 治具

ご案内 各種ご案内