



JEG Series

Electric Gripper

JPG
Pneumatic Gripper

 (주)주강로보테크

The World Best Actuator Technology

JRT will provide efficient production management through the pneumatic machine equipped with world-class technology.

www.jrtfa.com

JEGG

- 콤팩트, 다양한 스트로크의 구성
Compact, variable stroke
- 리니어 가이드 (무순환)를 사용한 고정밀 평행 개폐방식
Parallel open and close by linear guide
- 기구적 Self-lock기능 (전원차단시 낙하 방지, 수동 동작에 의한 워크 이탈)
Mechanical self-lock function. (prevent that falling a work piece when power failure, possible to take out a work piece by manually)
- Motor driver module 외부 장착
Motor driver module on outside.
- RS-485 통신커넥터 장착(GUI communication connector)
RS-485 : GUI communication connector
- 그리퍼 작동완료 신호확인 LED장착
LED : check the operation of gripper



Windows기반의 태블릿PC와 노트북을 활용한 쉬운 티칭

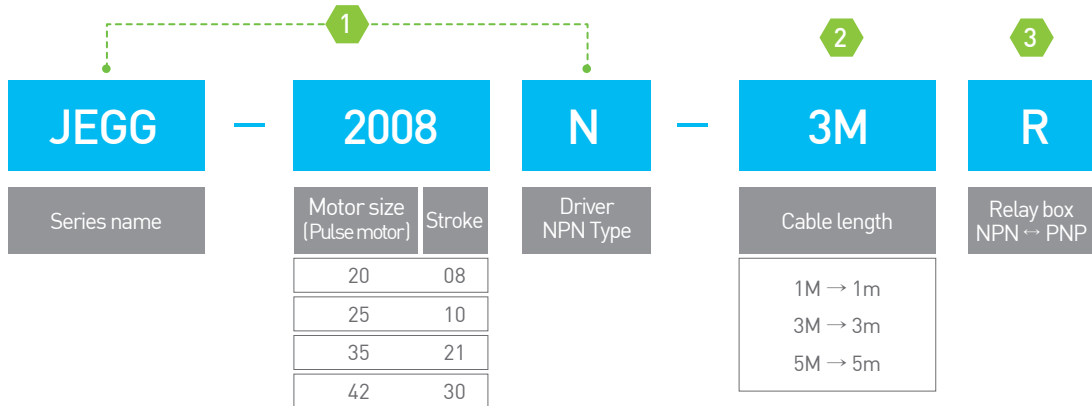
노트북 또는 태블릿에 직관적인 GUI를 적용한 쉽고 빠른 설정
그리퍼의 설정 상태 simulation 가능

Easy teaching

Utilize tablet PC (Windows-based) and laptop.

Quick and easy setup by applying an intuitive GUI to your laptop or tablet
Possible to simulate for setting state of gripper

Ordering Code



Driver Module



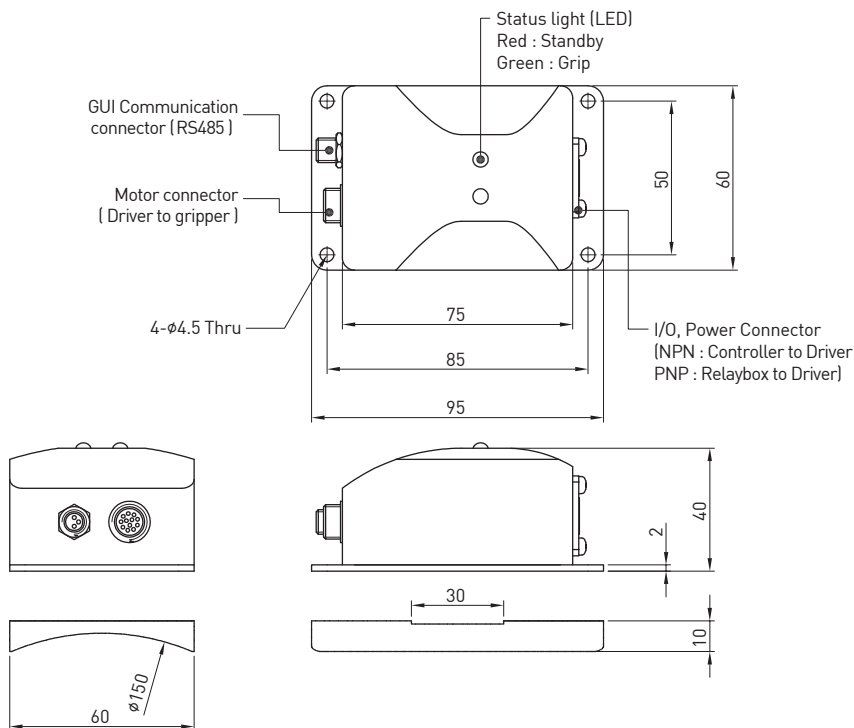
모듈 고정방식 Module Fixing Way

| 수평면 | Horizontal Surface

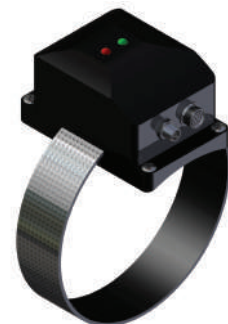
드라이버 모듈의 취부를 이용하여 고정한다. (DIM 참조)
Using mounting position on driver module (refer the dimension)

| 원형면 | Circular Surface

1. 밴드를 고정용 커버와 함께 드라이버 모듈에 조립한다.
1. Assemble band with fixing cover on driver module
2. 밴드를 이용해 원형면에 고정한다.
2. Fixing on circular surface using band

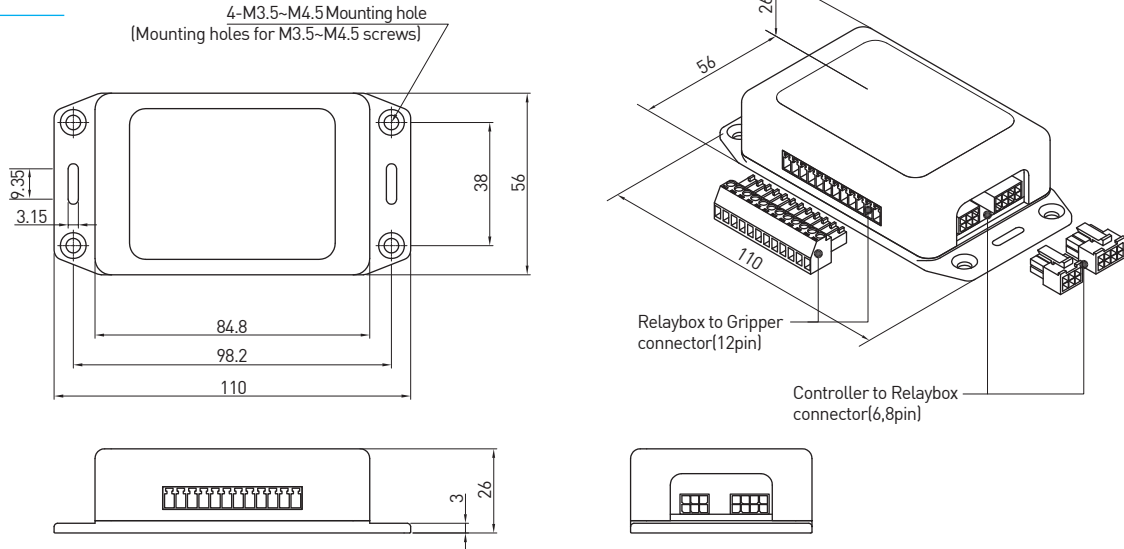


[수평면 고정시]
When fixing on horizontal surface



[원형면 고정시]
When fixing on circular surface

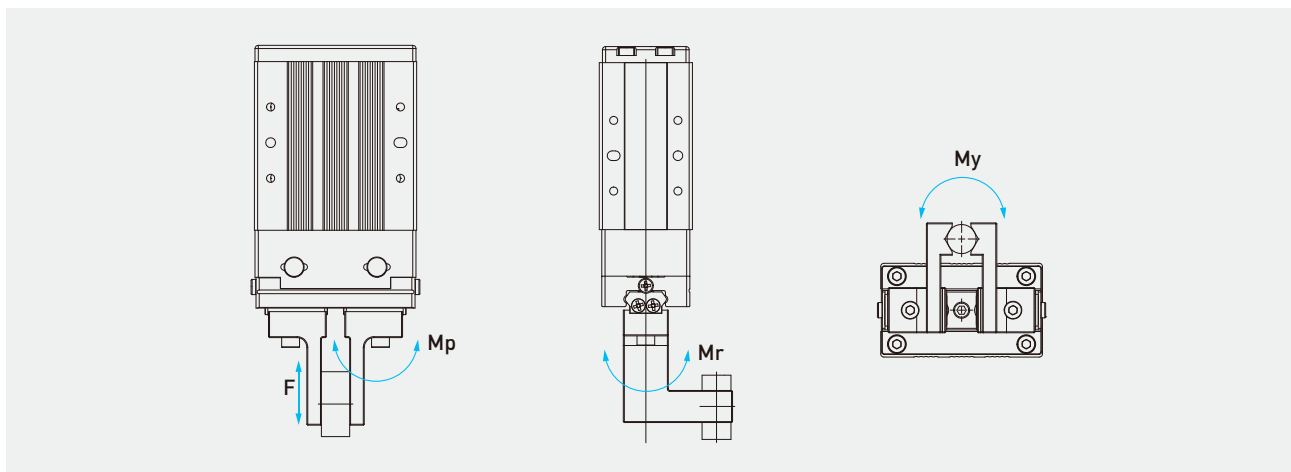
Relay Box



Forces and Moments

파지력에 추가로 작용할 수 있는 정적 힘과 모멘트를 표시합니다.

Displays static forces and moments that can also have an effect, besides the gripping force.



Model	수직방향 허용 하중 F (N) Permissible vertical load	정태 허용 토크 (N·m) Static allowable torque		
		Pitching torque (Mp)	Bias torque (My)	Rolling torque (Mr)
JEGG-2008N	54	0.4	0.4	1.3
JEGG-2510N	320	1.7	2.4	4.1
JEGG-3521N	502	3.4	4.9	8.5
JEGG-4230N	585	4.5	6.4	11.1

※ 상기 표의 허용 하중은 정태 허용치
the allowable load on the above table is the static allowable value.

Specification

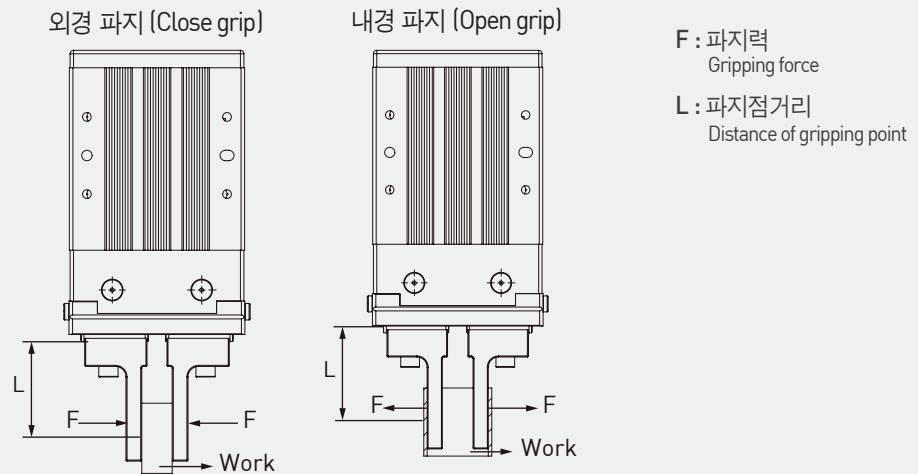
Size		JEGG-2008N	JEGG-2510N	JEGG-3521N	JEGG-4230N
공작용 그립퍼 사용 Actuator specifications	개폐 스트로크/양측 [mm] Open and close stroke/both sides [mm]	8	10	21	30
	파지력 [N] Gripping force [N]	14	75	130	200
	감속비 Reduction gear ratio	26	28	26	21
	최대 개폐 속도 [mm/s] Max. speed (open and close)	65	87	117	183
	구동 방식 Drive method	웜 + 기어 + 기어랙 Worm + Gear + Gear rack			
	핑거 가이드 방식 Finger guide type	리니어 볼 Linear ball			
	반복 정도 [mm] Repeat accuracy	±0.01			
	최고 동작 주파수 [C.P.M] Max. operating frequency [C.P.M]	60			
	사용 온도 범위 [°C] Operating temperature range [°C]	-10 ~ 50			
	사용 습도 범위 [%RH] Operating humidity range [%RH]	90 이하 (결로 없어야 함) 90 or less (No condensation)			
본체 무게 [Kg] Weight [Kg]	0.23	0.37	1.06	1.64	
전기 사용 Electric specifications	모터 사이즈 Motor size	□20	□25	□35	□42
	모터 종류 Motor type	스텝 모터 (서보형 DC24V) Step motor (Servo/24 VDC)			
	엔코더 Encoder	INCREMENTAL Line Drive Type			
		Pulse : 1,600 CPR (X4)	Pulse : 2,400 CPR (X4)	Pulse : 3,200 CPR (X4)	Pulse : 4,000 CPR (X4)
	정격 전압 [V] Rated voltage [V]	DC24 ±10%			
	입력 전류 [A] Input current [A]	Max 0.6	Max 1.0	Max 1.5	Max 2.0
	Digital I/O	Input : 5 Output: 3			
통신 프로토콜 Communication protocol	RS-485 (반이중) GUI 전용 RS-485 (Half-Duplex) GUI only				

Gripping Force Diagram

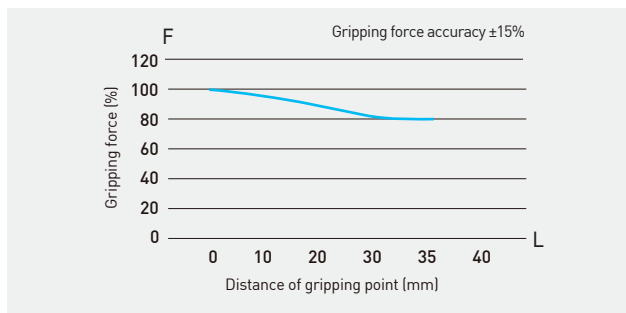
※ 주의사항 | Precautions

1. 파지력(F)은 2개의 조 및 조 지그가 파지하는 상태에서, 그중 하나의 파지력을 가르킨다.
The gripping force refers to the gripping force of one of the two jaws and the jaw jig holding the workpiece.
2. 파지 포인트 거리(L)는 아래의 도면 범위 내용에 따라 사용.
The workpiece gripping point distance is used according to the following drawing range.

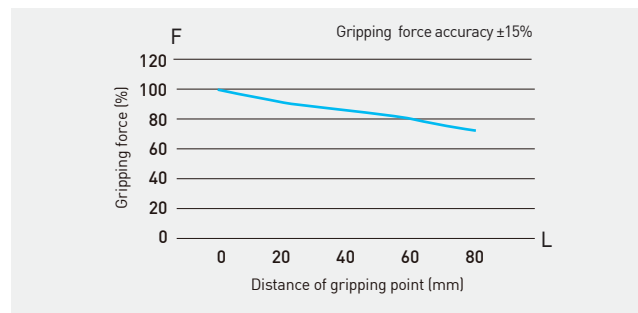
파지 상태 예시도 Expected gripping state



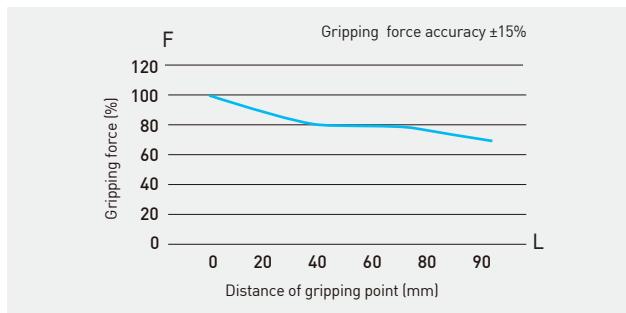
JEGG-2008N Gripping point and gripping force



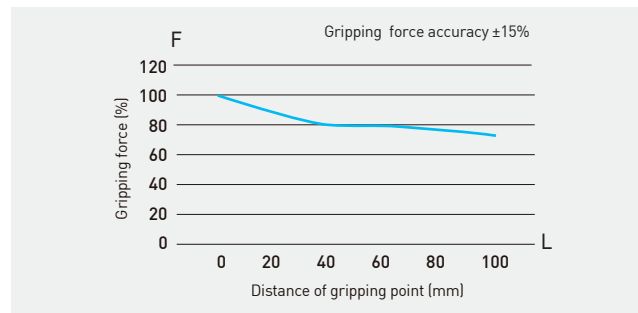
JEGG-2510N Gripping point and gripping force



JEGG-3521N Gripping point and gripping force



JEGG-4230N Gripping point and gripping force



※ 상기값은 사용 조건에 따라 변경됨. 예)그리퍼 지그 재질, 모양 등
The above values changes according to the using conditions. Ex) Material & shape of gripper jig and etc.

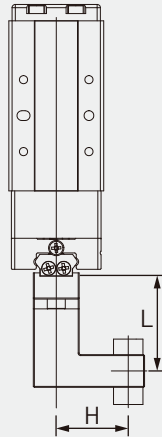
Gripping Point Distance and Distance of Open & Close

※ 주의사항 | Precautions

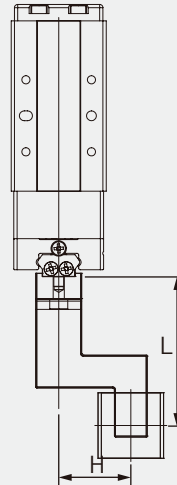
1. 공작물의 파지점 거리와 개폐 거리는 아래의 도면 범위에 따라 사용하십시오.
Use the gripping point distance and opening/closing distance of the workpiece according to the drawing range below.
2. 한도 범위를 초과할 경우, 내부 구조에 영향을 줄 수 있으며, 전동 그리퍼의 사용 수명이 감소될 수 있습니다.
Exceeding the limit may affect the internal structure and reduce the durability of the electric gripper.

파지 상태 예시도 Expected gripping state

외경 파지 (Close grip)



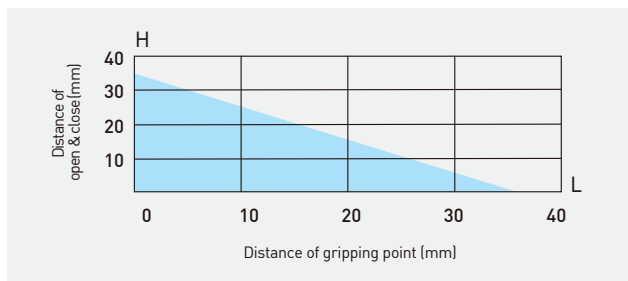
내경 파지 (Open grip)



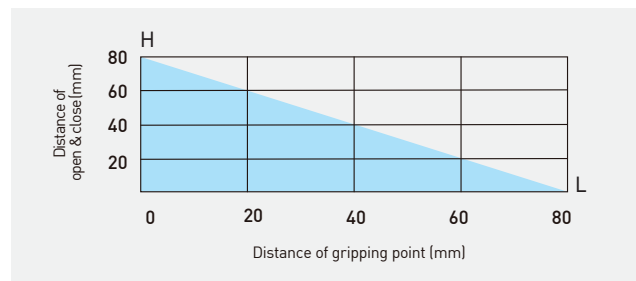
H : 개폐 거리
Distance of open & close

L : 파지점 거리
Distance of gripping point

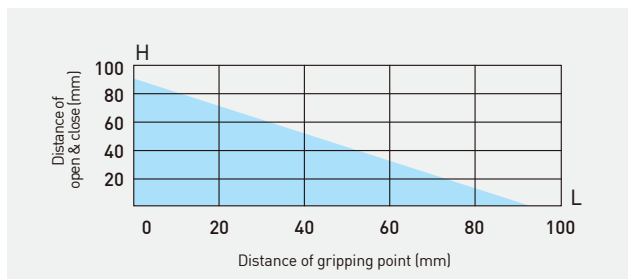
JEGG-2008N
Gripping point distance and distance of open & close



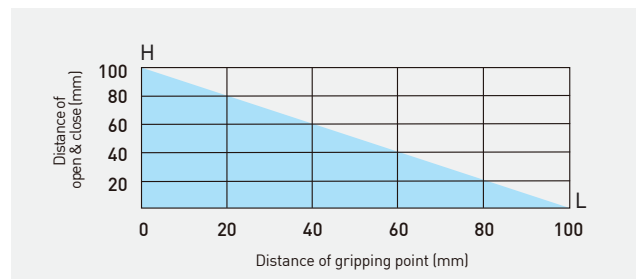
JEGG-2510N
Gripping point distance and distance of open & close



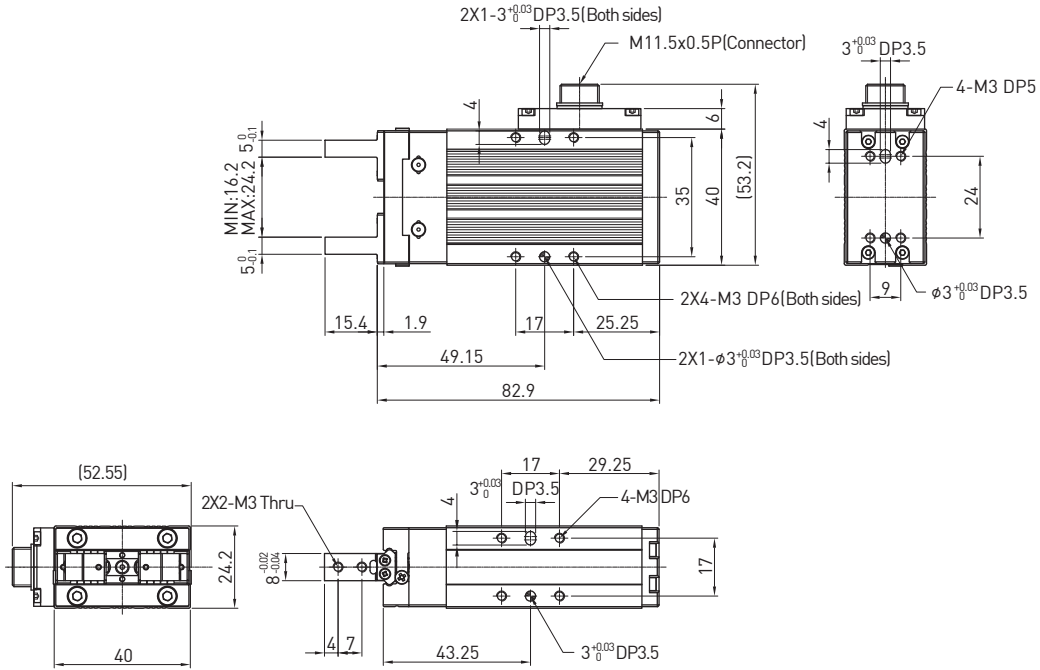
JEGG-3521N
Gripping point distance and distance of open & close



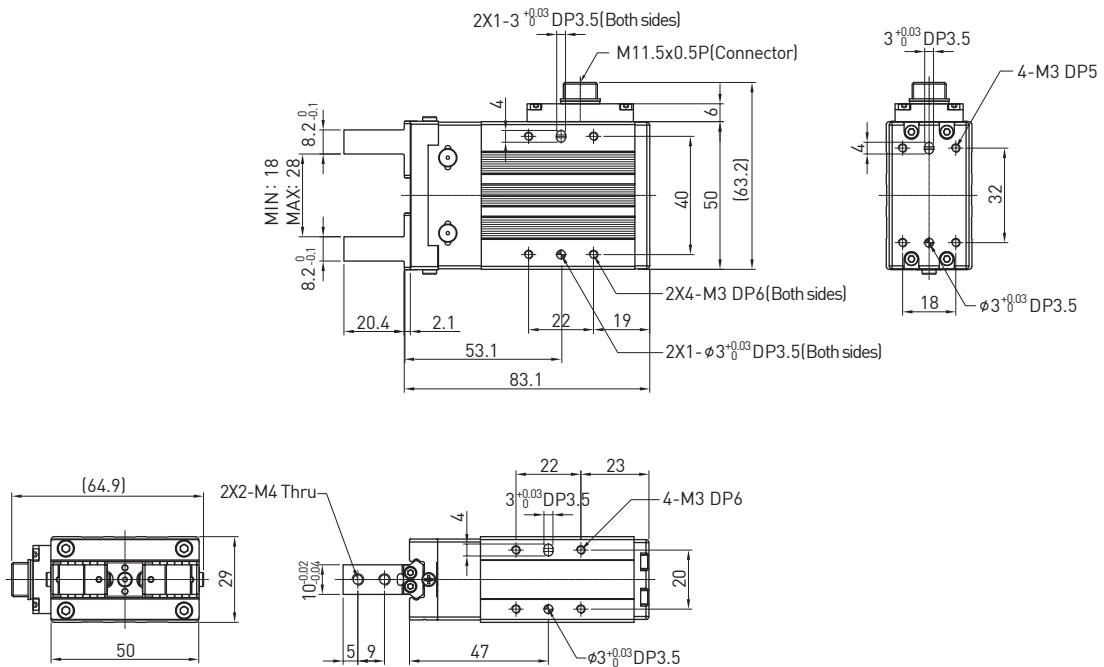
JEGG-4230N
Gripping point distance and distance of open & close



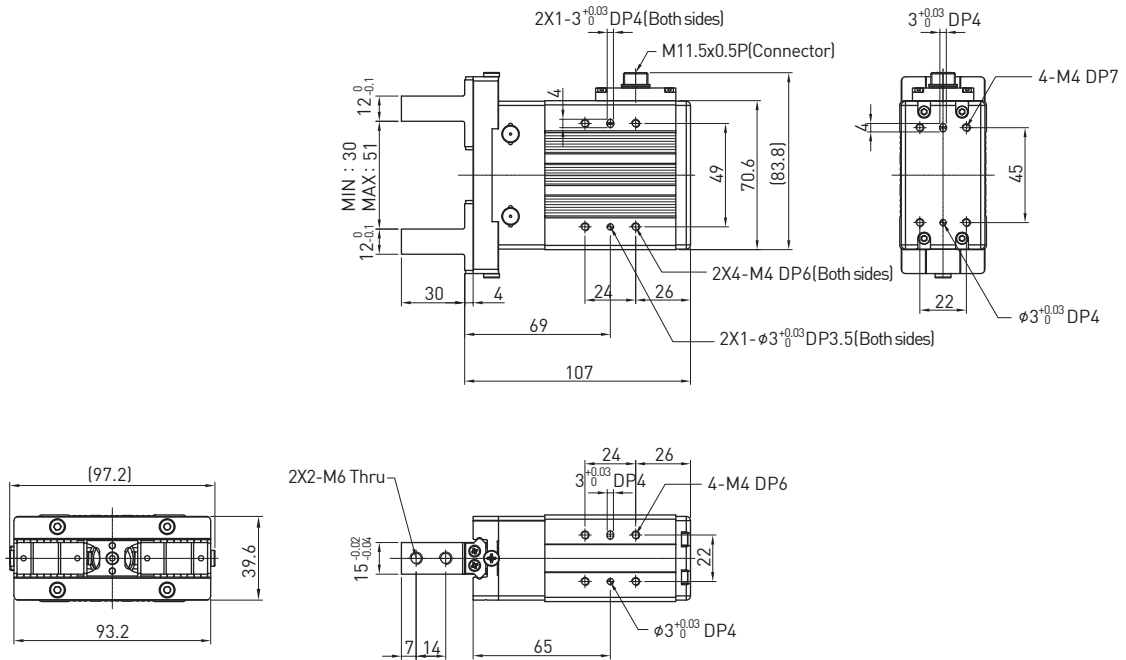
JEGG-2008N



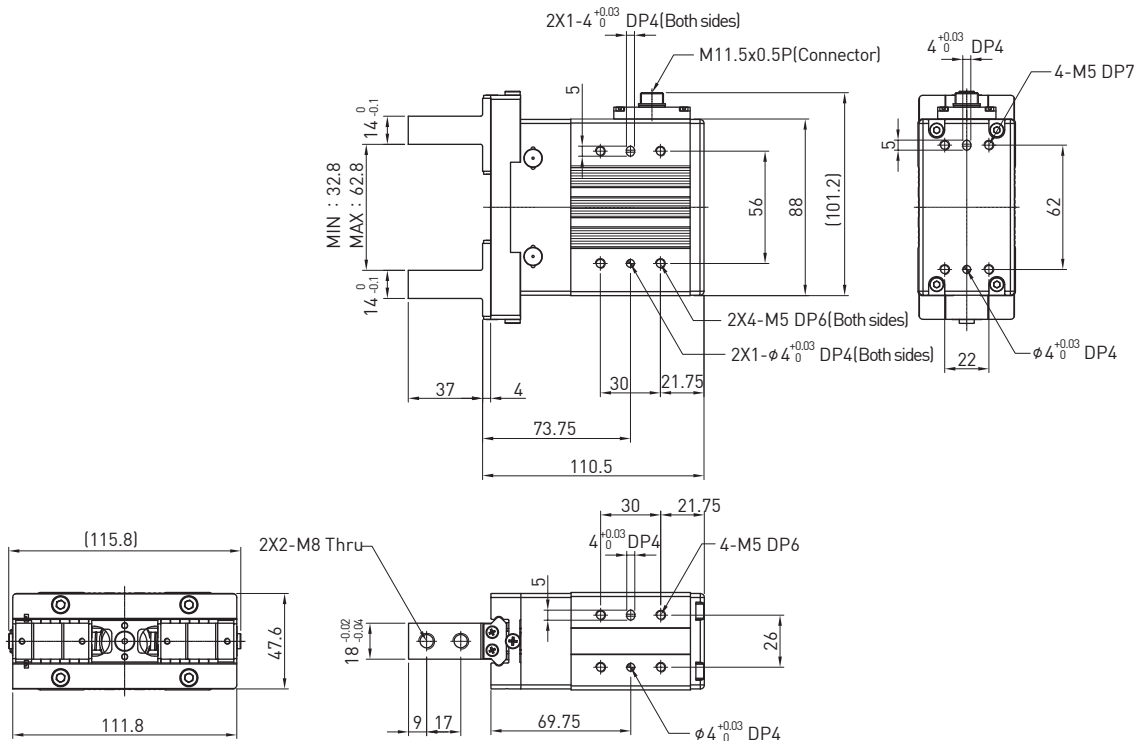
JEGG-2510N



JEGG-3521N



JEGG-4230N



JEGB

- 85, 140의 Long Stroke 제품
Long stroke for 80 & 140
- Emergency 스위치 장착으로 협착 등 비상 발생 시 안전성 확보
Emergency Switch for safety
- Speed, Force, Stroke 제어 가능 (최대 15점)
Control speed, force, stroke (Up to 15 positions)
- 기구적 Self-lock기능 (전원차단시 낙하 방지, 수동 동작에 의한 워크 이탈)
Mechanical self-lock function. (prevent that falling a work piece when power failure, possible to take out a work piece by manually)
- RS-485 통신커넥터 장착 (GUI communication connector)
RS-485 : GUI communication connector
- Motor driver 내부 장착
Motor driver on inside
- 기구부 주요 마찰부에 내구성, 내식성 표면처리기술 적용
Coated the surface : Increase a durability and corrosion resistance



Windows 기반의 태블릿PC와 노트북을 활용한 쉬운 티칭

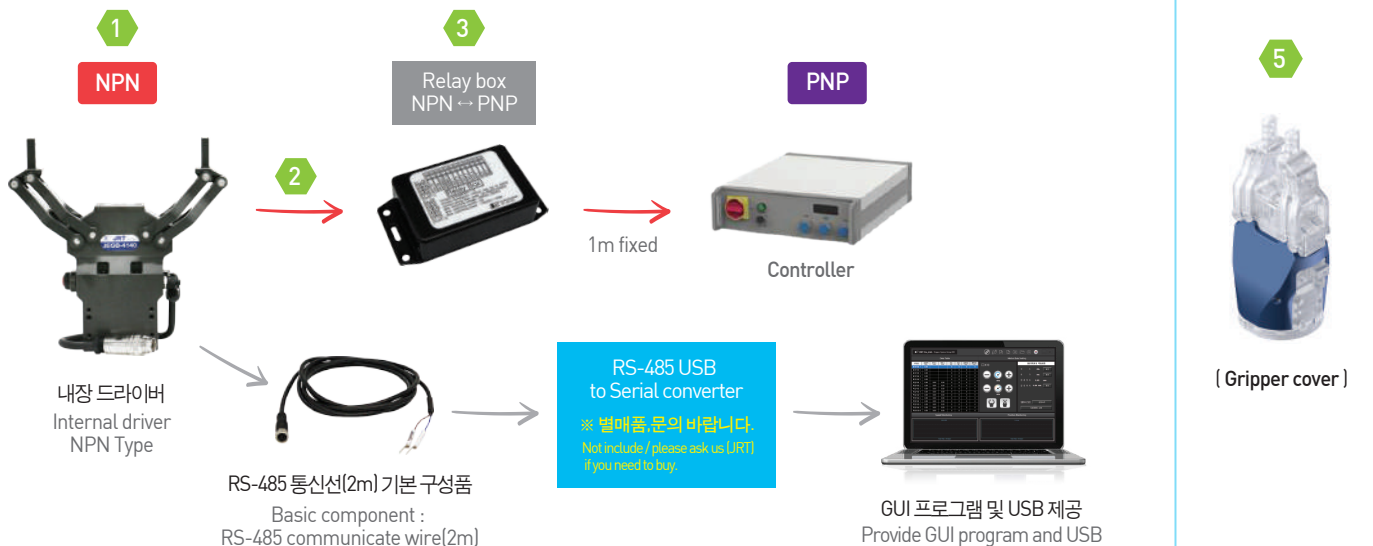
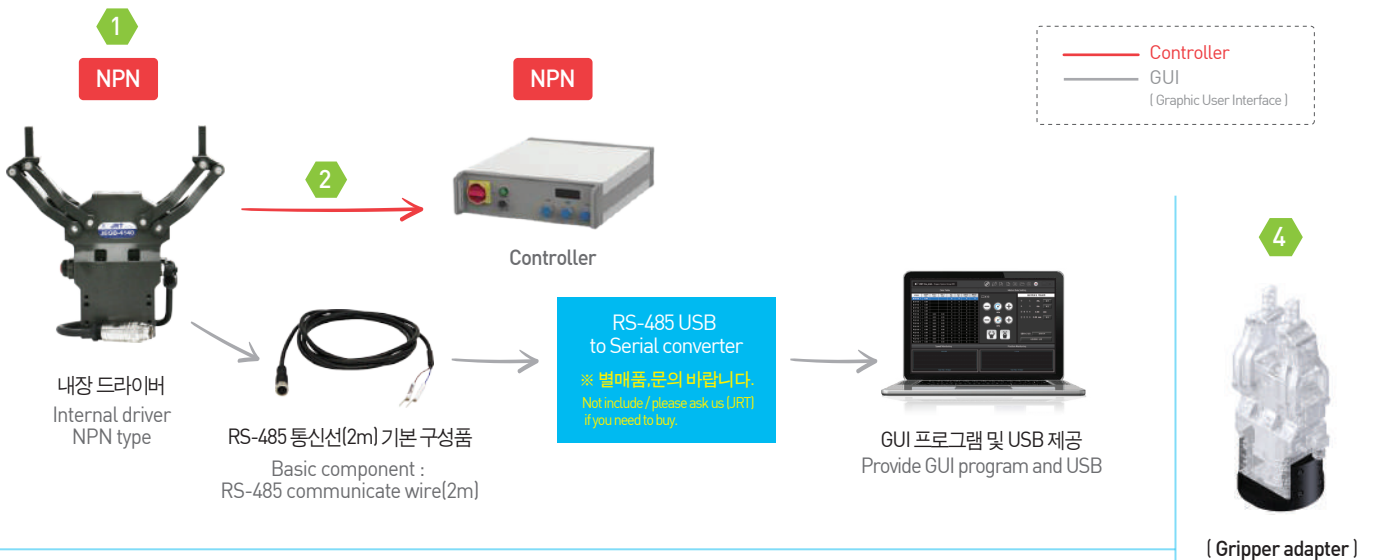
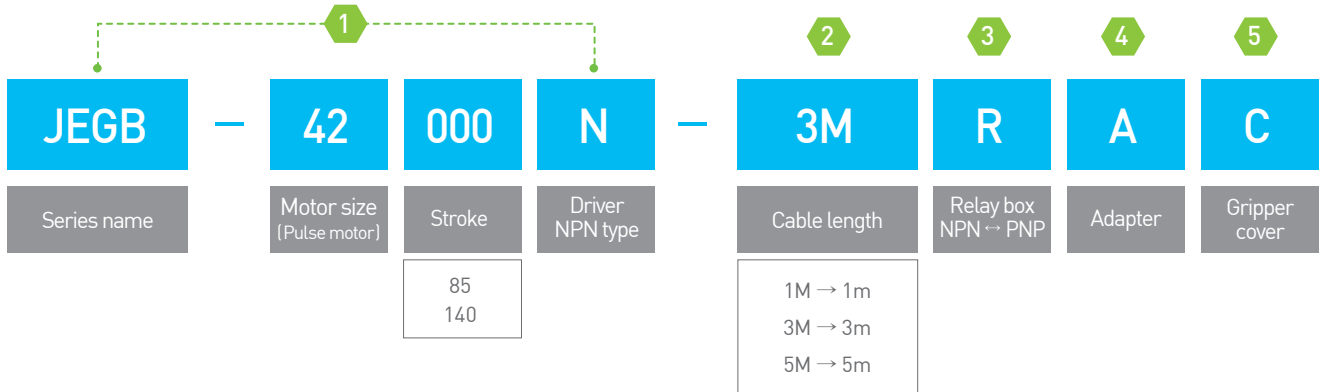
노트북 또는 태블릿에 직관적인 GUI를 적용한 쉽고 빠른 설정
그리퍼의 설정 상태 simulation 가능

Easy teaching

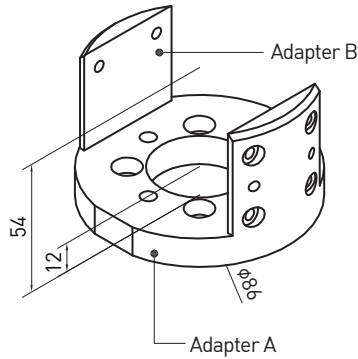
Utilize tablet PC (Windows-based) and laptop.

Quick and easy setup by applying an intuitive GUI to your laptop or tablet
Possible to simulate for setting state of gripper

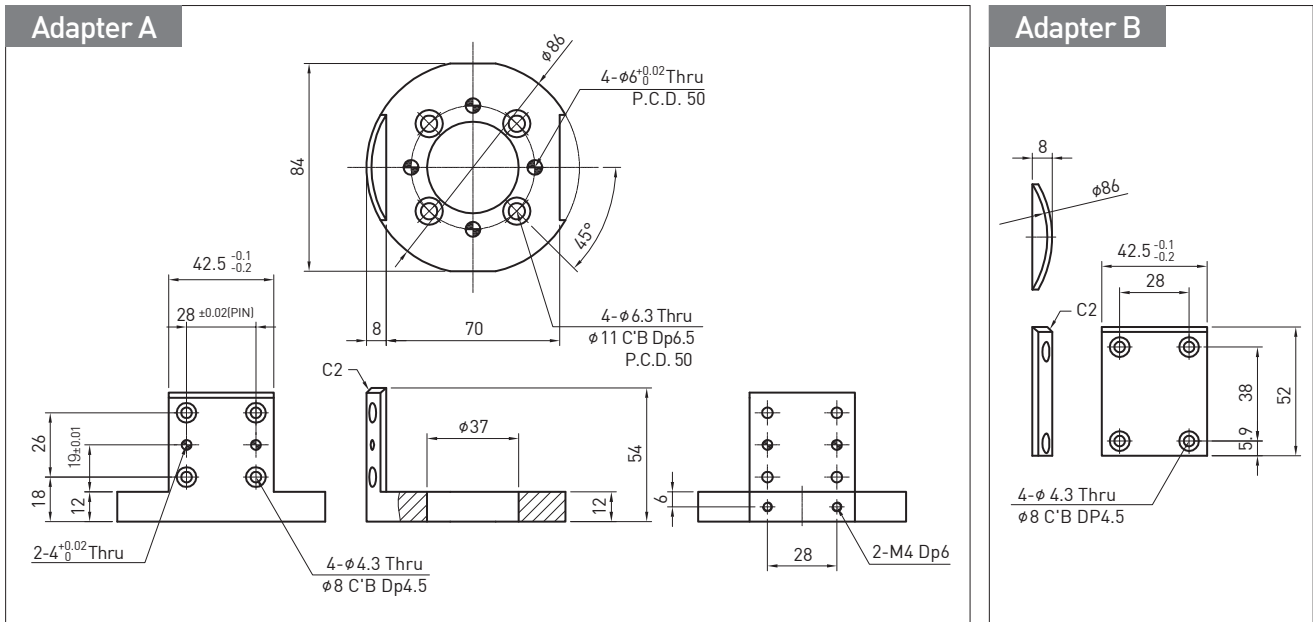
Ordering Code



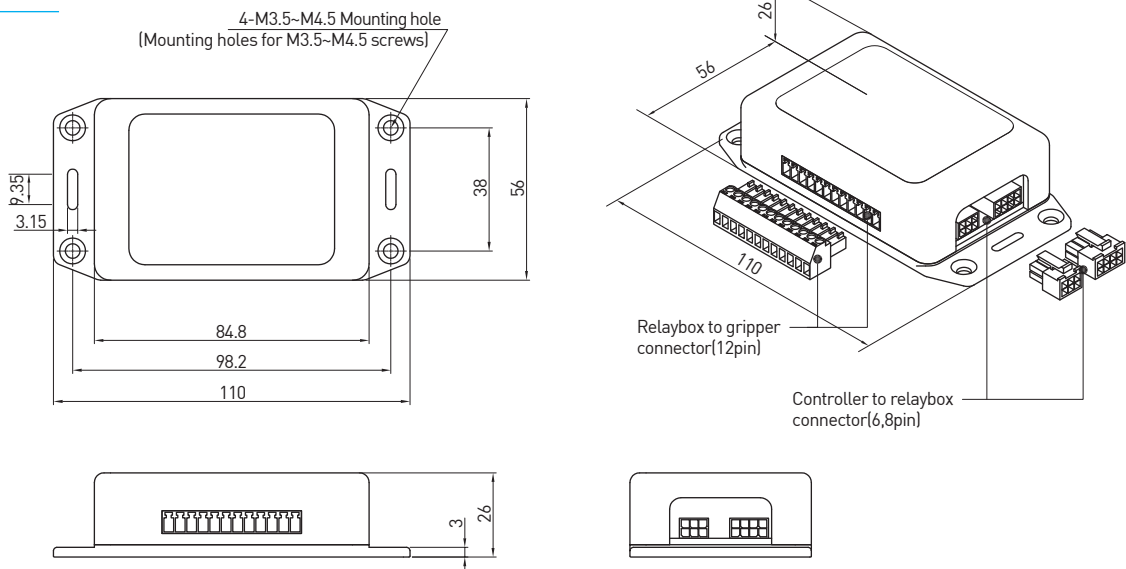
Adapter



※ Adapter Weight : 0.19kg (A = 0.16kg, B = 0.03kg)



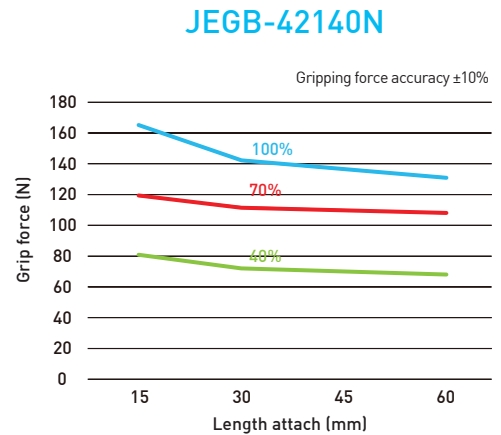
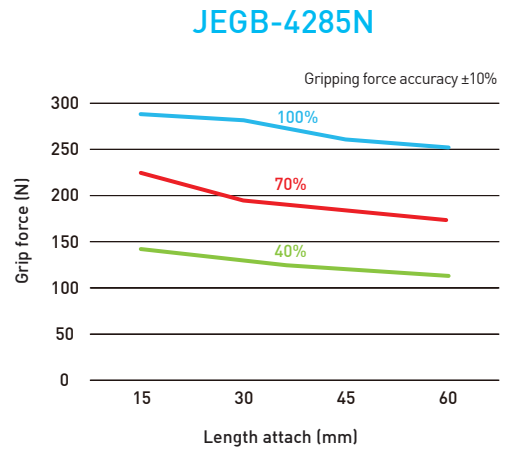
Relay Box



Specification

Model		JEGB-4285N	JEGB-42140N
기계적 사양 Actuator specifications	개폐 스트로크 / 양측 [mm] Open and close stroke/both sides [mm]	85	140
	파지력 [N] Gripping force [N]	290	165
	권장하는 최대 무게 [Kg] Maximum recommended payload [Kg]	5	3
	최대 취구 길이 [mm] "A" 부터 파지 위치점 Max. length attach [mm] "A" to the grip position	60	
	최대 개폐 속도 [mm/s] Max. speed(open and close)	141	233
	반복 정도 [mm] Repeat accuracy	±0.1	±0.1
	최고 동작 주파수 [C.P.M] Max. operating frequency [C.P.M]	60	
	사용 온도 범위 [°C] Operating temperature range [°C]	-10~50	
	사용 습도 범위 [%RH] Operating humidity range [%RH]	90 이하 (결로 없어야 함) 90 or less (No condensation)	
	본체무게 [Kg] Weight [Kg]	1.19	1.25
전기 사양 Electric specifications	모터 사이즈 Motor size	□ 42	
	모터 종류 Motor type	스텝 모터 (서보형 DC24V) Step motor (Servo/24 VDC)	
	엔코더 Encoder	INCREMENTAL Line Drive Type Pulse : 2,500 CPR (X4)	
	정격 전압 [V] Rated voltage [V]	DC24±10%	
	입력 전류 [A] Input current [A]	Max 2.6	
	Digital I/O	입력(Input) : 4 출력(Output) : 3	
통신 프로토콜 Communication protocol	RS-485 (반이중) GUI 전용 RS-485 (Half-Duplex) GUI only		

Gripping Force Diagram



※ 그리퍼 핑거 길이에 따라 그리퍼 조에서 발생하는 파지력의 합계를 보여줍니다.

Shows the arithmetic total of the individual forces that occur on the gripper fingers, depending on the gripper finger length

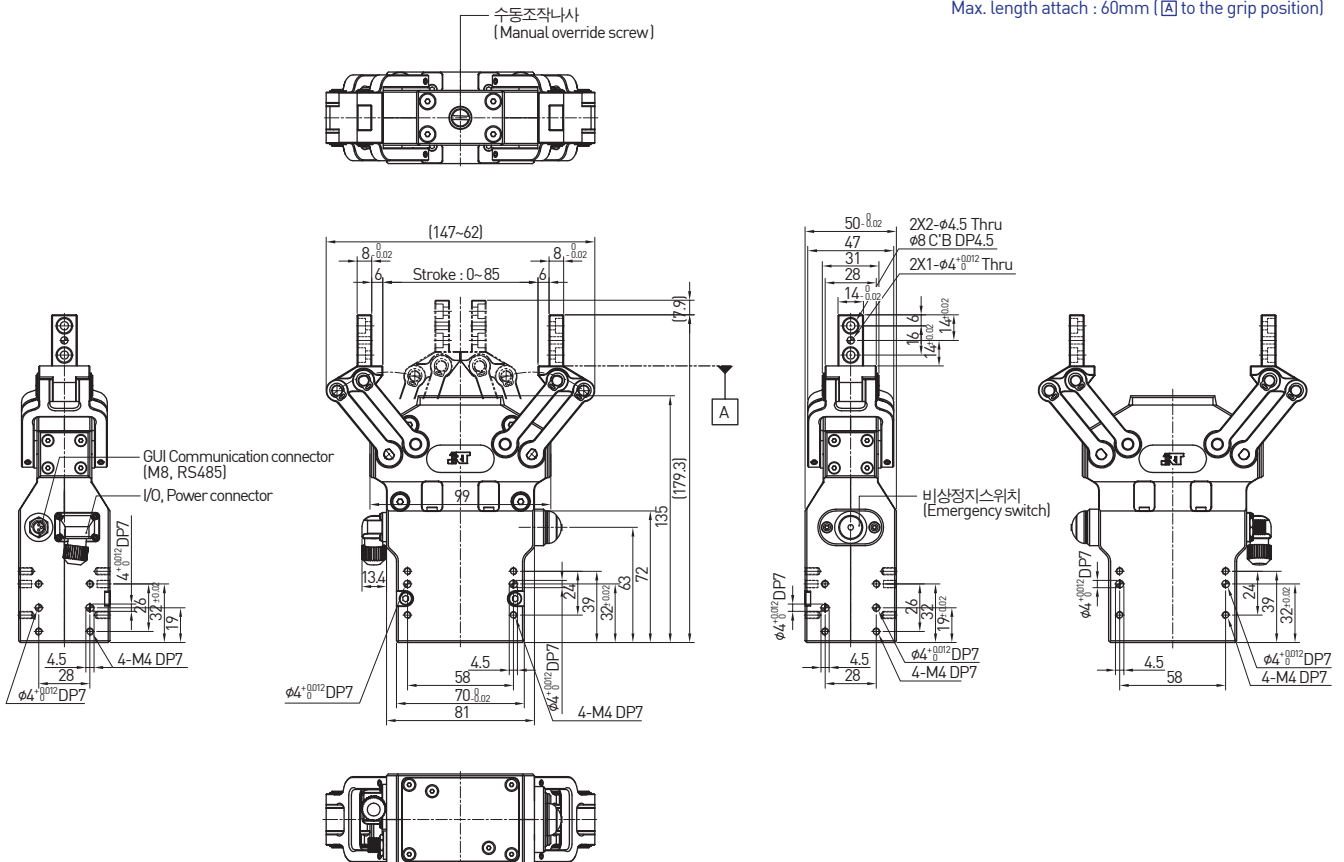
※ 상기값은 사용 조건에 따라 변경됨.
예) 그리퍼 지그 재질, 모양 등

The above values changes according to the using conditions.

Ex) material & shape of gripper jig and etc.

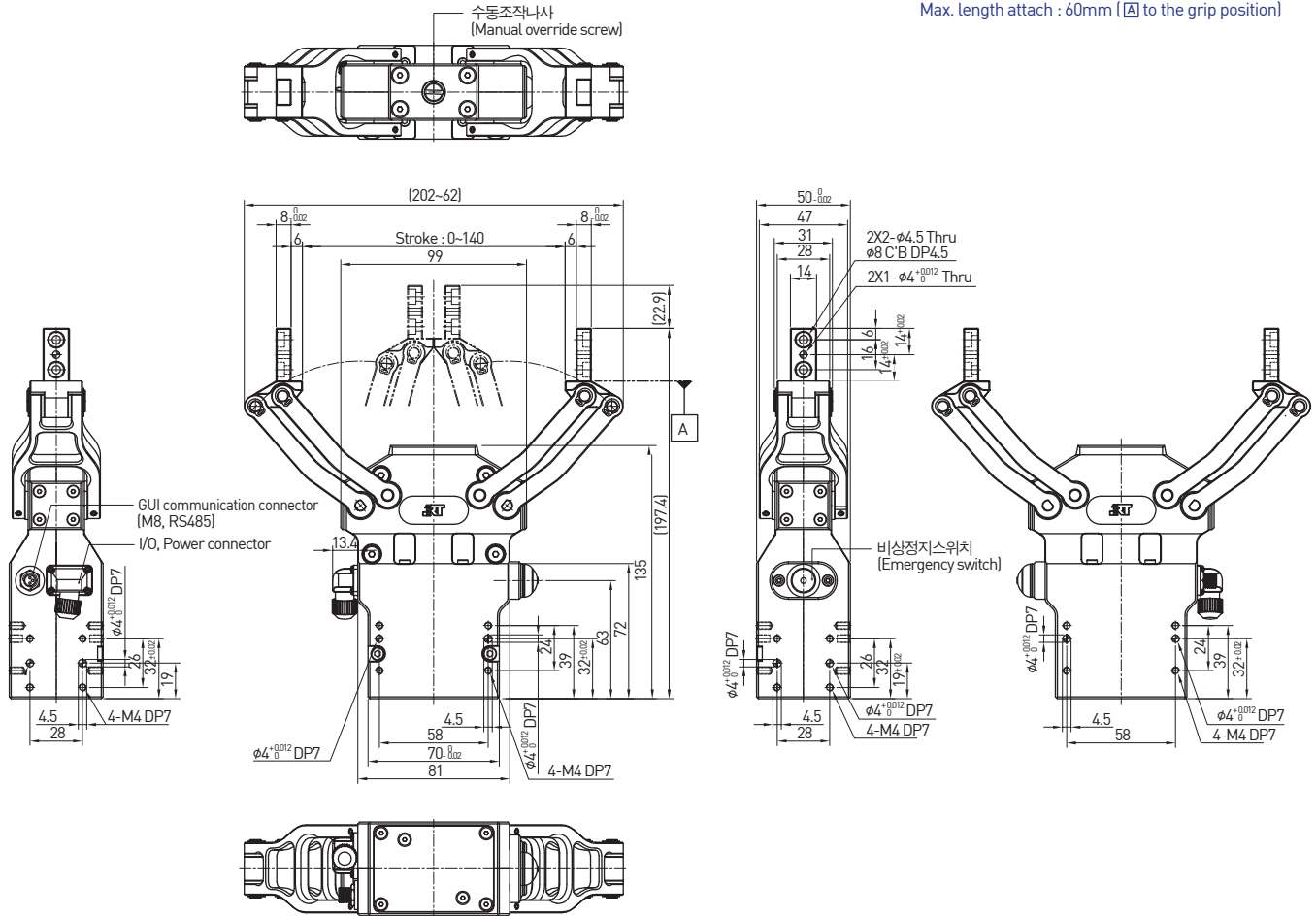
JEGB-4285N

※ 최대 취구길이 : 60mm (A부터 파지 위치점)
Max. length attach : 60mm (A to the grip position)



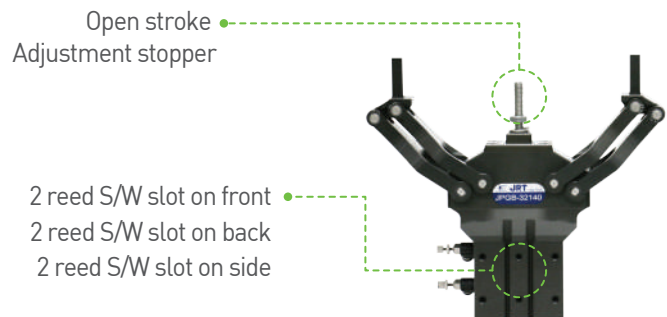
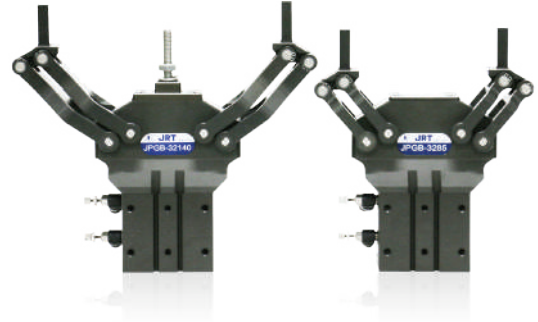
JEGB-42140N

※ 최대 취구길이 : 60mm (□ 부터 파지 위치점)
 Max. length attach : 60mm (□ to the grip position)



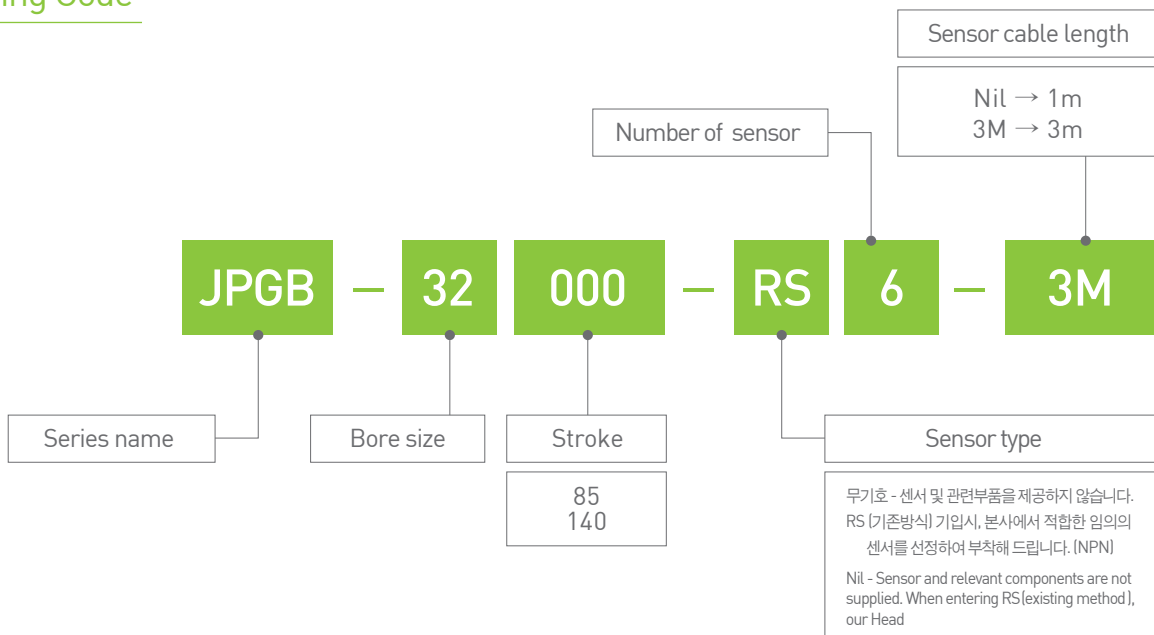
JPGB

- 85, 140의 Long Stroke 제품
Long stroke : 85mm, 140mm
- Stroke 조절 가능 (OPEN) (JPGB-32140)
Adjust the stroke(open)
- 다양한 Work 감지를 위한 센서 6개 장착 가능
6ea of sensor is available
- 로봇장착에 적합한 취부 (다관절, 협동 Robot)
Suitable mounting position for articulated robot and cooperative robot
- 기구부 주요 마찰부에 내구성, 내식성 표면처리 기술 적용
Coated the surface : Increase a durability and corrosion resistance.



[JPGB-32140]

Ordering Code



Specification

Model	JPGB-3285	JPGB-32140
개폐 스트로크 / 양측 [mm] Open and close stroke/both sides [mm]	85	140
제품 무게 [kg] Weigh [kg]	0.97	1.06
최대 취구 길이 [mm] "A" 부터 파지 위치점 Max. length attach [mm] "A" to the grip position	60	
배관 접속구 [mm] Fitting size [mm]	M5	
파지력 : 열림 시 [N] Gripping force:Open [N]	그래프 참조 Graph reference	
파지력 : 닫힘 시 [N] Gripping force:Close [N]	그래프 참조 Graph reference	
1사이클 당 공기 소모량 [cm ³] Air consumption per cycle [cm ³]	44	
닫힘 시 / 열림 시 시간 [sec] Closing / Opening time [sec]	0.2 / 0.2	
반복 정밀도 [mm] Repeat accuracy [mm]	±0.1	
연속 사용 회수 [cpm] Continuation usage amount [cpm]	40	
사용 압력 [bar] Operating pressure [bar]	3 ~ 7	
주위 온도 [°C] Ambient temperature [°C]	-5 to 60	
윤활 Lubrication	불필요 Needless	

반복정밀도 : 연속 100회 작동후 측정치
After 100 consecutive strokes to end position

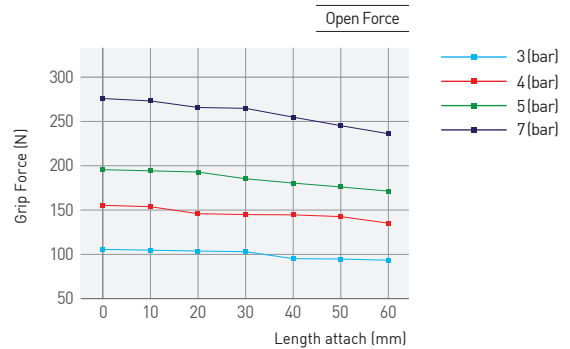
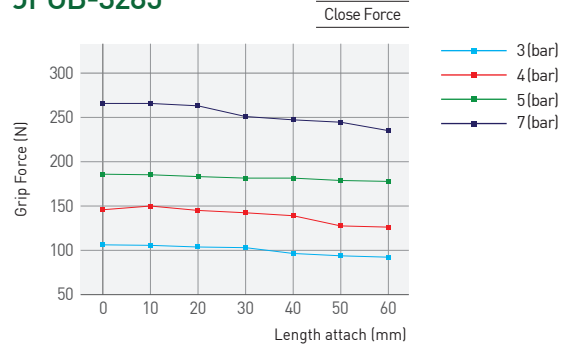
※ 그리퍼 핑거 길이에 따라 그리퍼 조에서 발생하는 파지력의 합계를 보여줍니다.

Shows the arithmetic total of the individual forces that occur on the gripper fingers, depending on the gripper finger length.

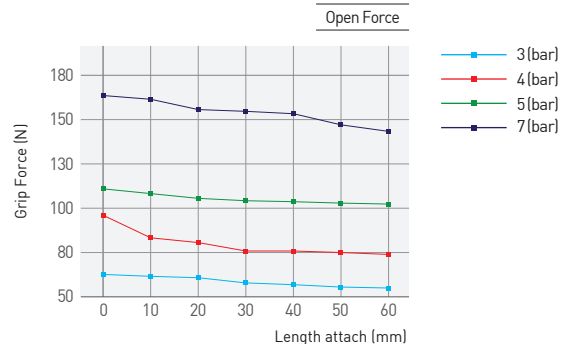
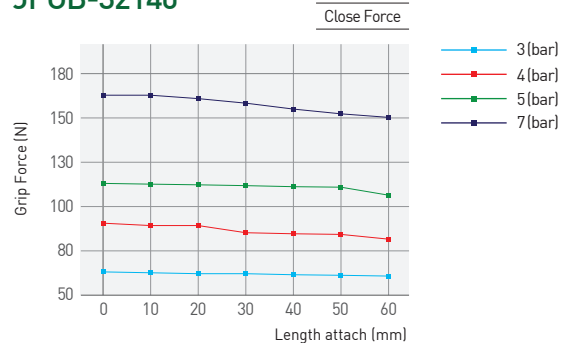
※ 상기값은 사용 조건에 따라 변경됨. 예)그리퍼 지그 재질, 모양 등
The above values changes according to the using conditions.
Ex) material & shape of gripper jig and etc.

Gripping Force Diagram

■ JPGB-3285

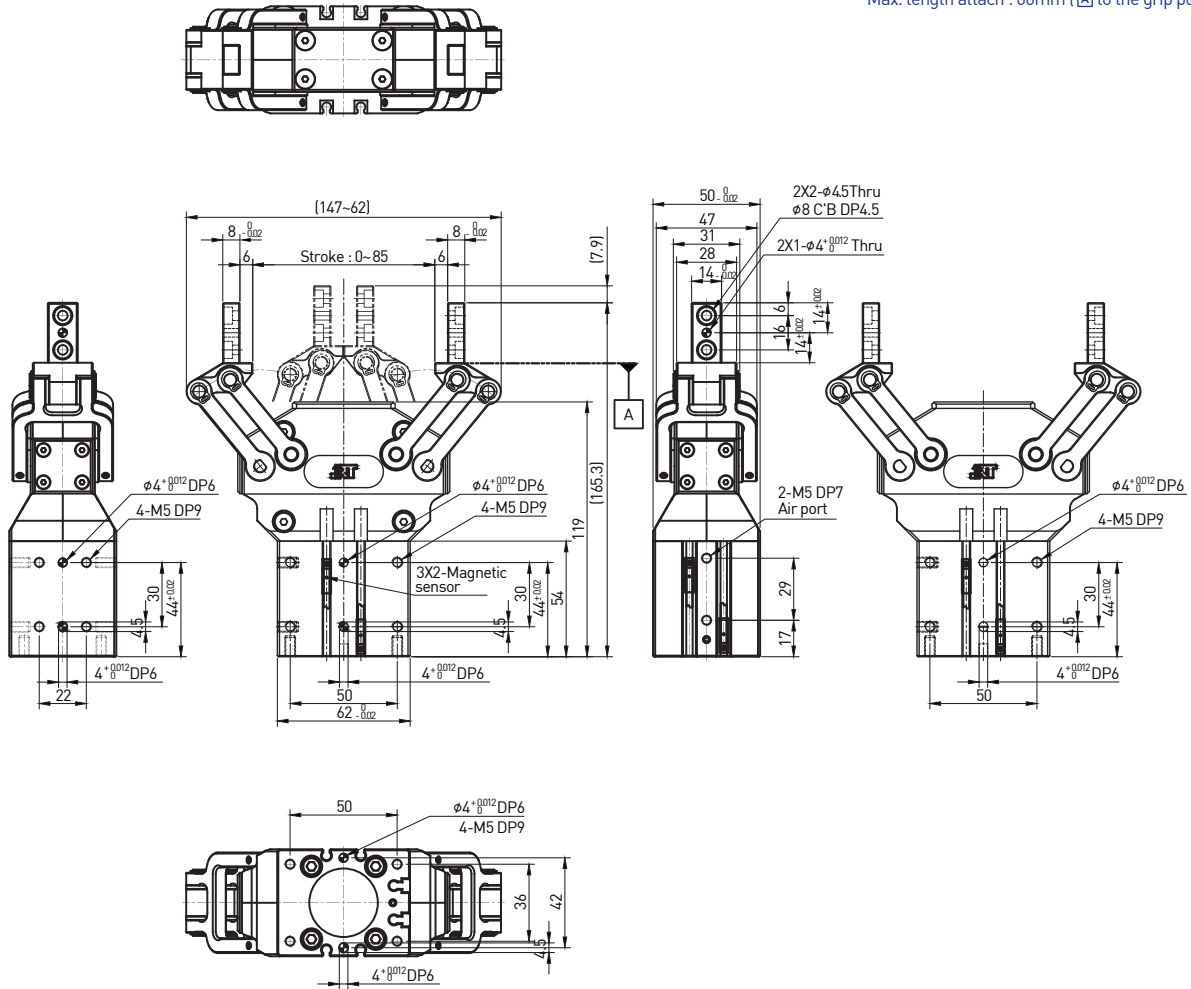


■ JPGB-32140



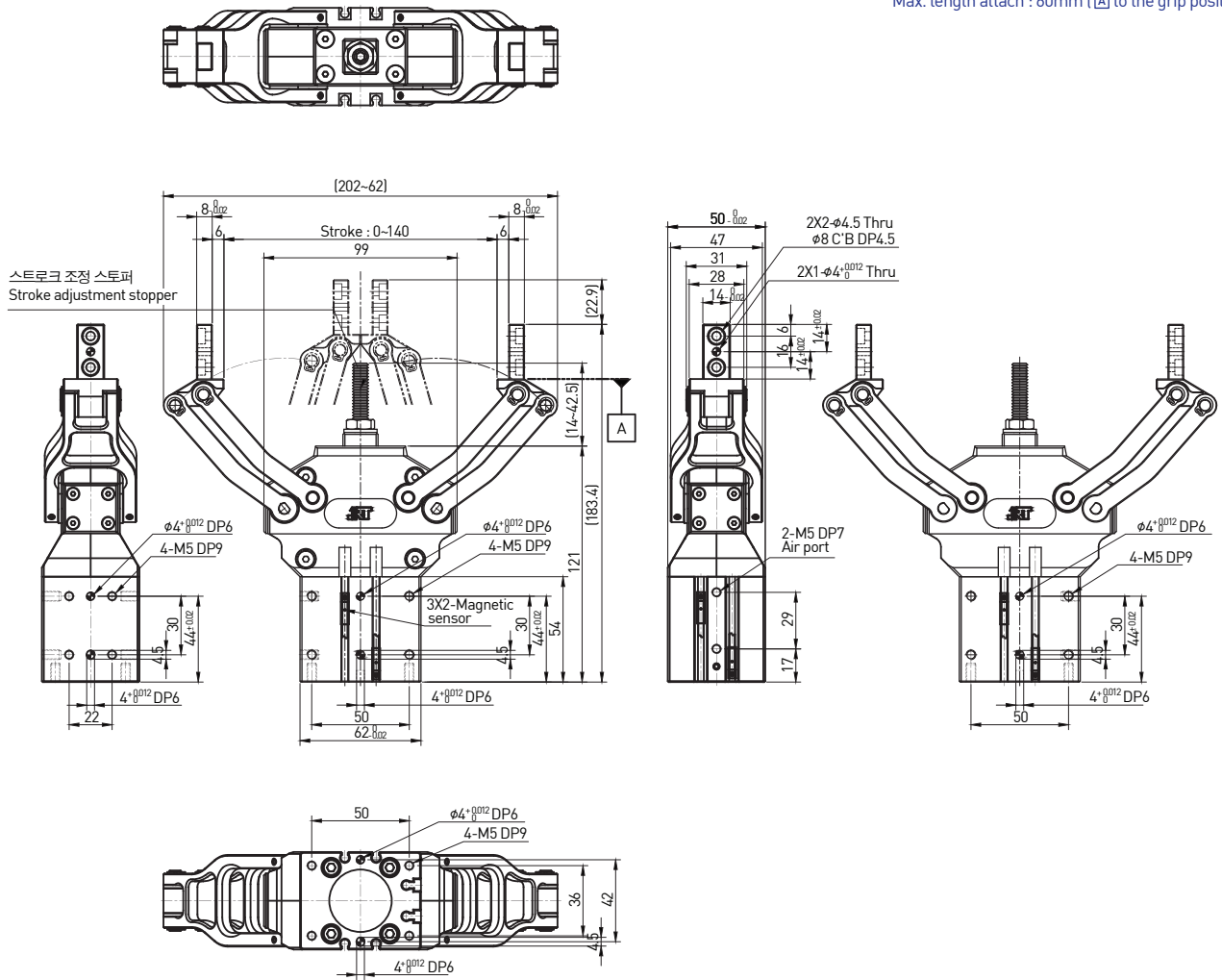
JPGB-3285

※ 최대 취구길이 : 60mm ([A]부터 파지 위치점)
 Max. length attach : 60mm ([A] to the grip position)



JPGB-32140

※ 최대 취구길이 : 60mm ([A]부터 파지 위치점)
Max. length attach : 60mm ([A] to the grip position)



JEGC

- 70, 150의 Long Stroke 제품
Long stroke for 70 & 150
- Emergency 스위치 장착으로 협착 등 비상 발생 시 안전성 확보
Emergency switch for safety
- 기구적 Self-Lock기능 (전원차단시 낙하 방지, 수동 동작에 의한 워크 이탈)
Mechanical self-lock function (prevent that falling a work piece when power failure, possible to take out a work piece by manually)
- RS-485 통신커넥터 장착(GUI communication connector)
RS-485 : GUI communication connector
- Motor driver 내부 장착
Motor driver on inside.
- 내부 습기 감지 Sensor 장착/외부LED
External LED : Sence the internal humidity
- Timing belt 자동 Tension장치
Automatic tension device for timing belt
- 고강성, 고정밀, 장수명 LM-guide 장착
LM-guide : high rigidity / precise / durability



Windows 기반의 태블릿PC와 노트북을 활용한 쉬운 티칭

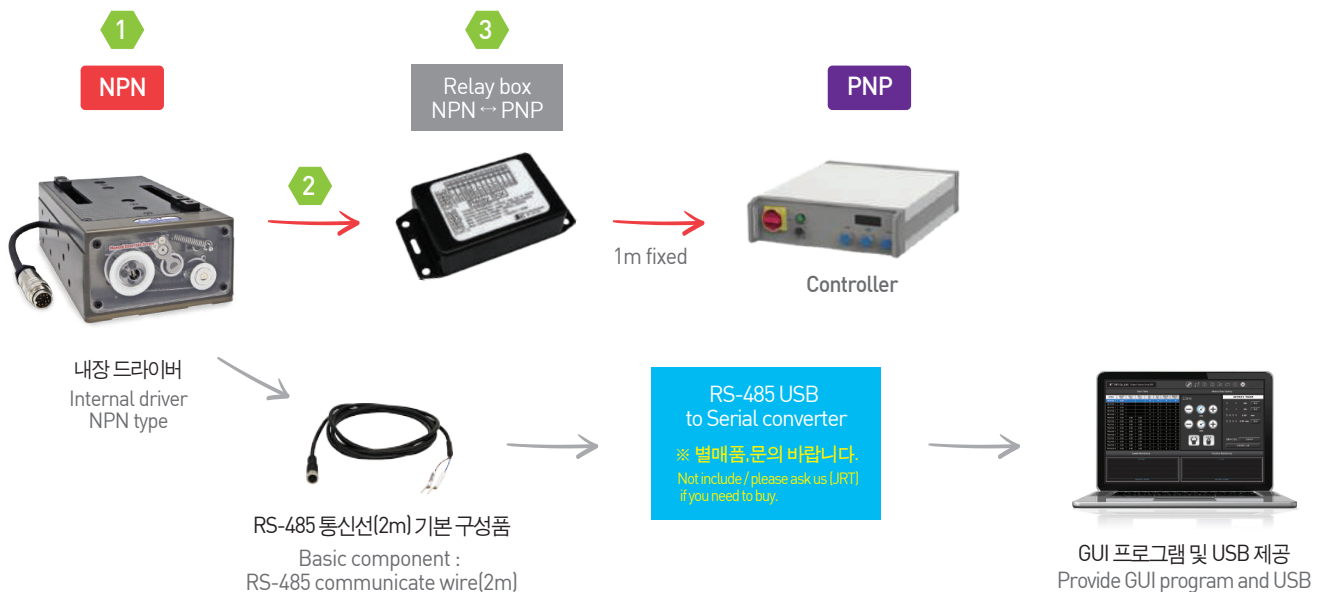
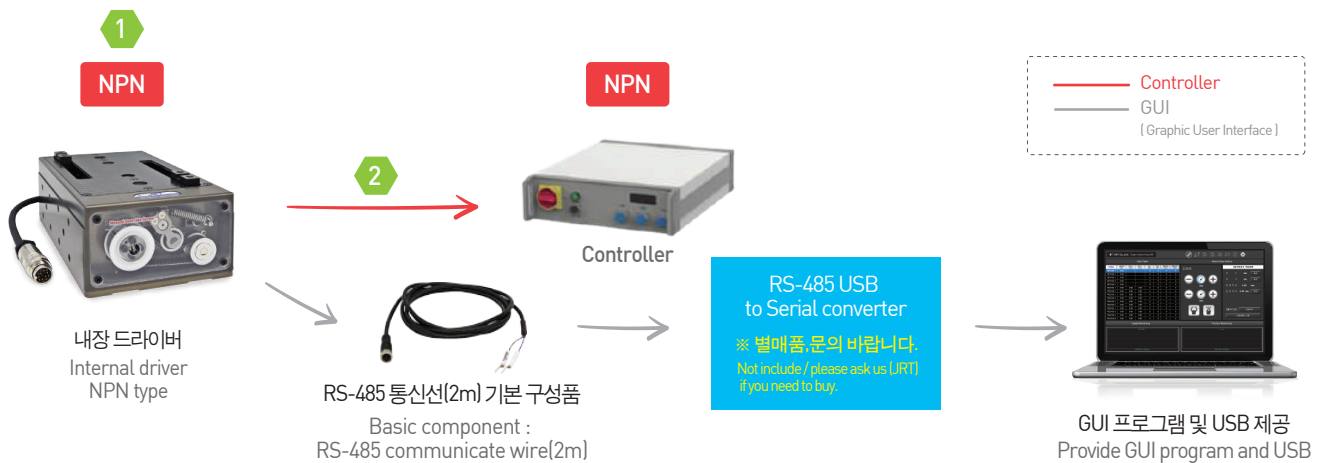
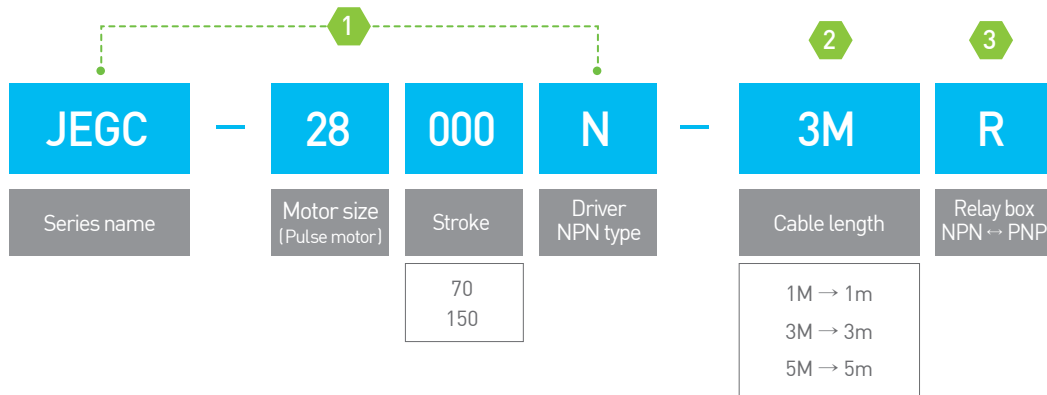
노트북 또는 태블릿에 직관적인 GUI를 적용한 쉽고 빠른 설정
그리퍼의 설정 상태 simulation 가능

Easy teaching

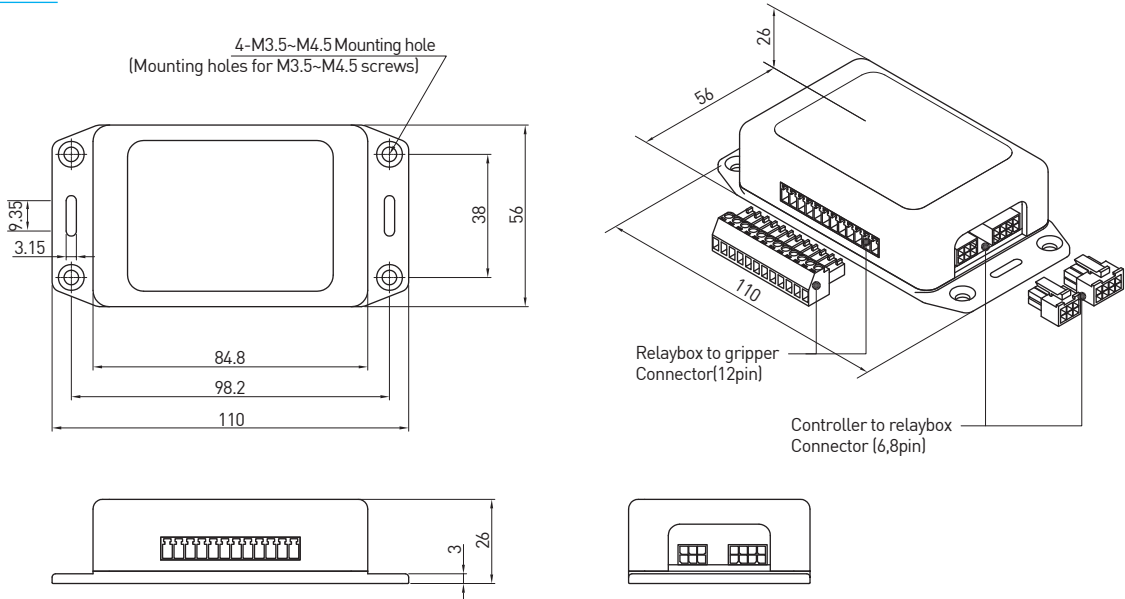
Utilize tablet PC (Windows-based) and laptop.

Quick and easy setup by applying an intuitive GUI to your laptop or tablet
Possible to simulate for setting state of gripper

Ordering Code



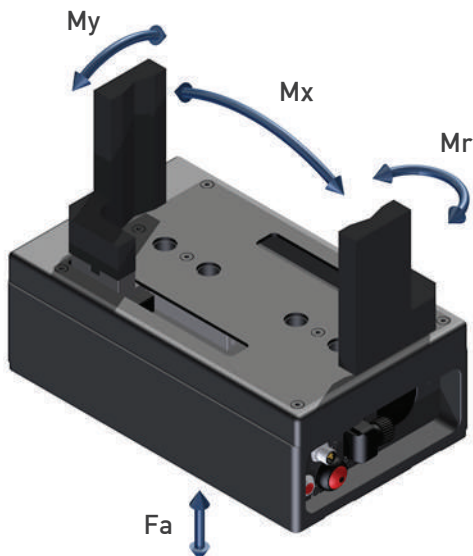
Relay Box



Forces and Moments

파지력에 추가로 작용할 수 있는 정적 힘과 모멘트를 표시합니다.

Displays static forces and moments that can also have an effect, besides the gripping force.



M_x [Nm]	4.4
M_y [Nm]	12.1
M_r [Nm]	7.5
F_a [N]	330

Specification

Model	JEGC-2870N	JEGC-28150N
개폐 스트로크/양측 [mm] Open and close stroke/both sides [mm]	70	150
파지력 [N] Gripping force [N]	360	435
최대 취구 길이 [mm] "A" 부터 파지 위치점 Max. length attach [mm] "A" to the grip position	120	
최대 개폐 속도 [mm/s] Max. speed(open and close)	82	
구동 방식 Drive method	웜, 웜휠 기어 + 벨트 Worm, Worm wheel gear + Belt	
핑거 가이드 방식 Finger guide type	LM-Guide (순환) LM-Guide (Circulation)	
IP 등급 IP protection class	54	
반복 정도 [mm] Repeat accuracy	±0.05	
최고 동작 주파수 [C.P.M] Max. operating frequency [C.P.M]	60	
사용 온도 범위 [°C] Operating temperature range [°C]	-10 ~50	
사용 습도 범위 [%RH] Operating humidity range [%RH]	90 이하 (결로 없어야 함) 90 or less (No condensation)	
본체 무게 [Kg] Weight [Kg]	2	3
모터 사이즈 Motor size	□ 28	
모터 종류 Motor type	스텝 모터 (서보형 DC24V) Step motor (Servo/24 VDC)	
엔코더 Encoder	INCREMENTAL Line Drive Type Pulse : 2,500 CPR (X4)	
정격 전압 [V] Rated voltage [V]	DC24±10%	
입력 전류 [A] Input current [A]	Max 0.7	
Digital I/O	입력(Input) : 4 출력(Output) : 3	
통신 프로토콜 Communication protocol	RS-485 (반이중) GUI 전용 RS-485 (Half-Duplex) GUI only	

기계 사양

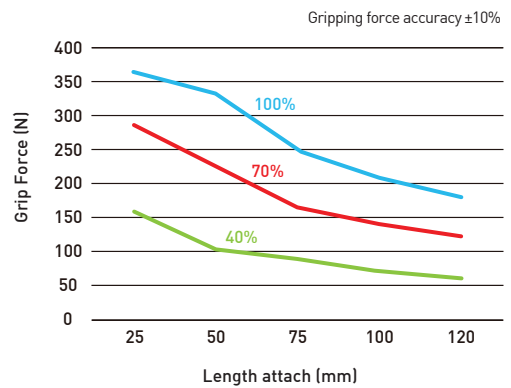
Actuator specifications

전기 사양

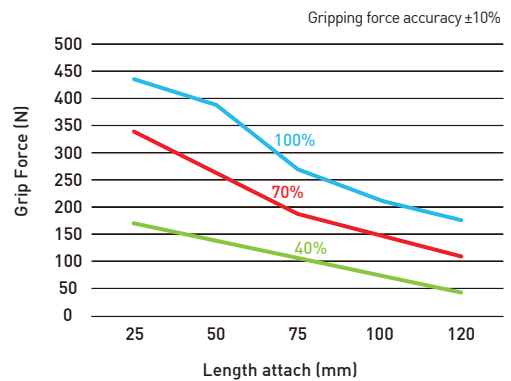
Electric specifications

Gripping Force Diagram

JEGC-2870N



JEGC-28150N



※ 그리퍼 핑거 길이에 따라 그리퍼 조에서 발생하는 파지력의 합계를 보여줍니다.

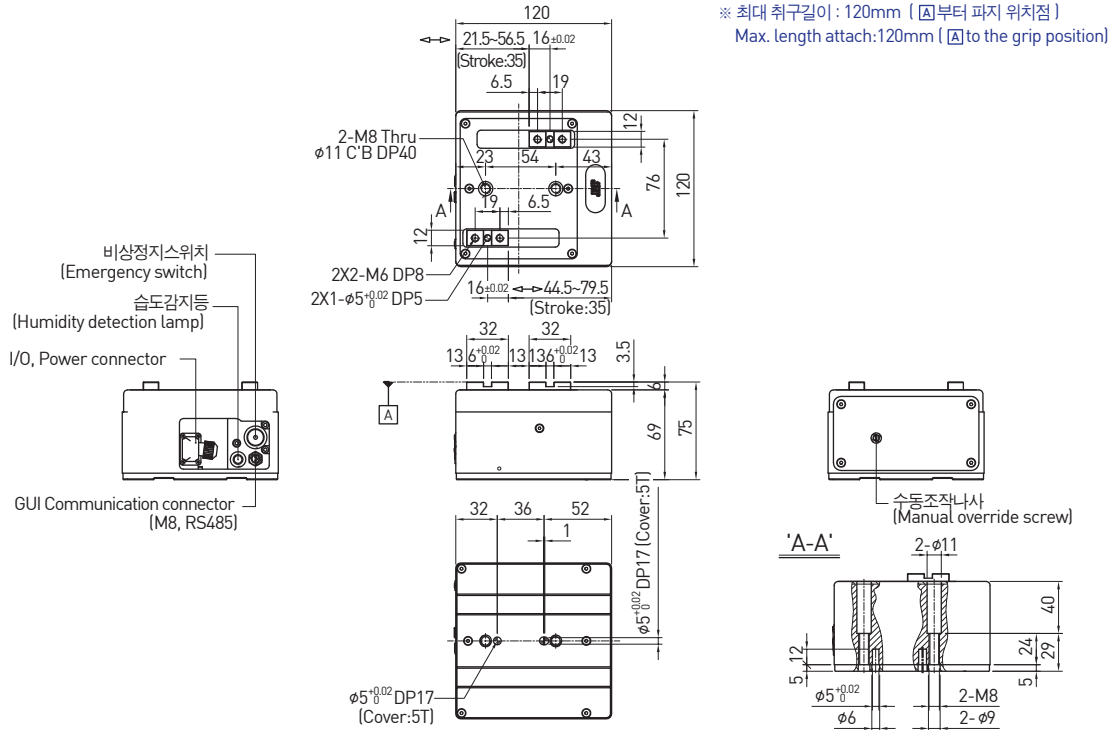
Shows the arithmetic total of the individual forces that occur on the gripper fingers, depending on the gripper finger length

※ 상기값은 사용 조건에 따라 변경됨.
예) 그리퍼 지그 재질, 모양 등

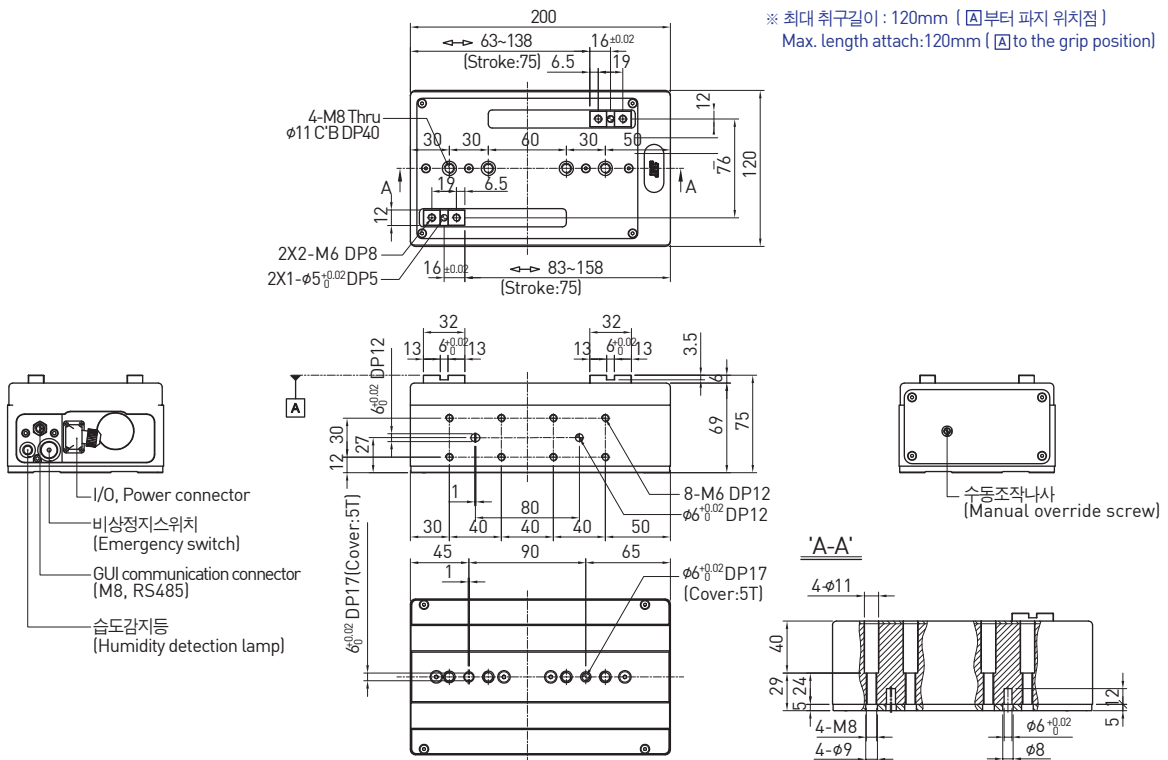
The above values changes according to the using conditions.

Ex) material & shape of gripper jig and etc.

JEGC-2870N



JEGC-28150N



JEGD

- 100, 200의 Long Stroke 제품
Long stroke for 100 & 200
- Emergency 스위치 장착으로 협착 등 비상 발생 시 안전성 확보
Emergency switch for safety.
- 기구적 Self-Lock기능 (전원차단시 낙하 방지, 수동 동작에 의한 워크 이탈)
Mechanical self-lock function (prevent that falling a work piece when power failure, possible to take out a work piece by manually)
- RS-485 통신커넥터 장착(GUI Communication Connector)
RS-485 : GUI communication connector
- Motor driver 내부 장착
Motor driver on inside.
- 내부 습기 감지 Sensor 장착/외부LED
External LED : sense the internal humidity
- Timing belt 자동 Tension장치
Automatic tension device for timing belt
- 고강성, 고정밀, 장수명 LM-Guide 장착
LM-guide : high rigidity / precise / durability



Windows 기반의 태블릿PC와 노트북을 활용한 쉬운 티칭

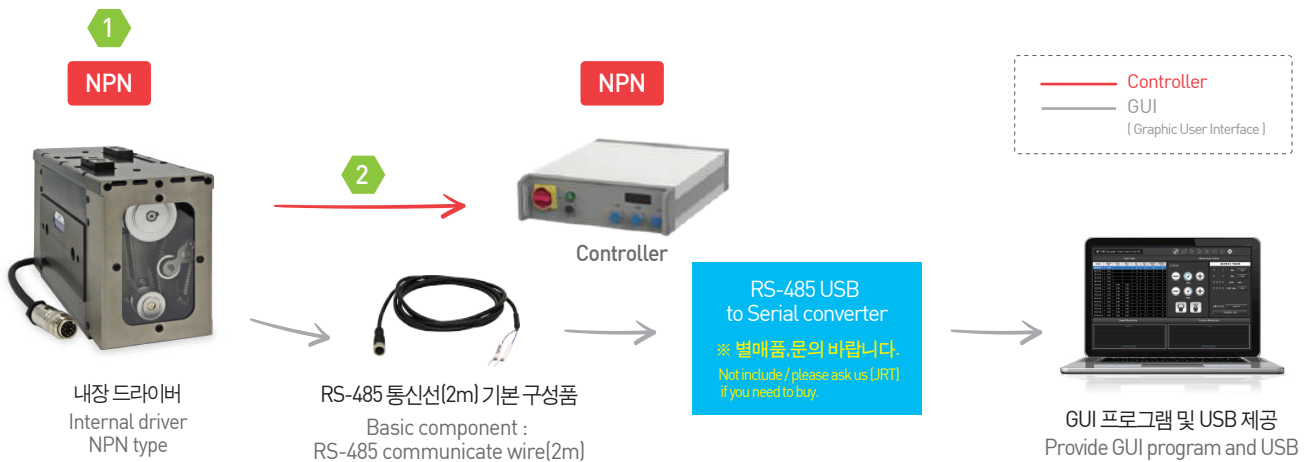
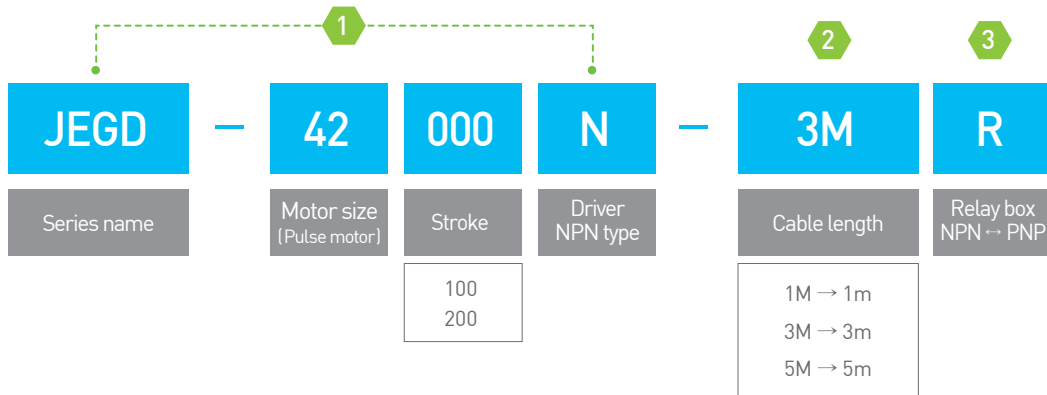
노트북 또는 태블릿에 직관적인 GUI를 적용한 쉽고 빠른 설정
그리퍼의 설정 상태 simulation 가능

Easy teaching

Utilize tablet PC (Windows-based) and laptop.

Quick and easy setup by applying an intuitive GUI to your laptop or tablet
Possible to simulate for setting state of gripper

Ordering Code



Specification

Model	JEGD-42100N	JEGD-42200N
개폐 스트로크 / 양측 [mm] Open and close stroke/both sides [mm]	100	200
파지력 [N] Gripping force [N]	1210	980
최대 취구 길이 [mm] "A" 부터 파지 위치점 Max. length attach [mm] "A" to the grip position	160	
최대 개폐 속도 [mm/s] Max. speed (open and close)	125	
구동 방식 Drive method	미끄럼 나사 + 벨트 Slide screw + Belt	
핑거 가이드 방식 Finger guide type	LM-Guide (순환) LM-Guide (circulation)	
IP 등급 IP protection class	54	
반복 정도 [mm] Repeat accuracy	±0.05	
최고 동작 주파수 [C.P.M] Max. operating frequency [C.P.M]	60	
사용 온도 범위 [°C] Operating temperature range [°C]	-10 ~ 50	
사용 습도 범위 [%RH] Operating humidity range [%RH]	90 이하 (결로 없어야 함) 90 or less (No condensation)	
본체 무게 [Kg] Weight [Kg]	4.2	5.5
모터 사이즈 Motor size	□ 42	
모터 종류 Motor type	스텝 모터 (서보형 DC24V) Step motor (Servo/24 VDC)	
엔코더 Encoder	INCREMENTAL Line Drive Type Pulse : 2,500 CPR (X4)	
정격전압 [V] Rated voltage [V]	DC24±10%	
입력전류 [A] Input current [A]	Max 2.6	
Digital I/O	입력(Input) : 4 출력(Output) : 3	
통신 프로토콜 Communication protocol	RS-485 (반이중) GUI 전용 RS-485 (Half-Duplex) GUI only	

액츄에이터 사양

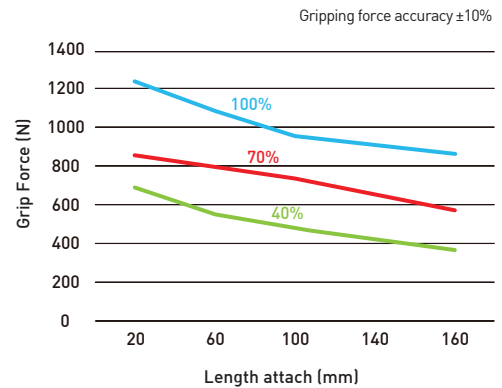
Actuator specifications

전기 사양

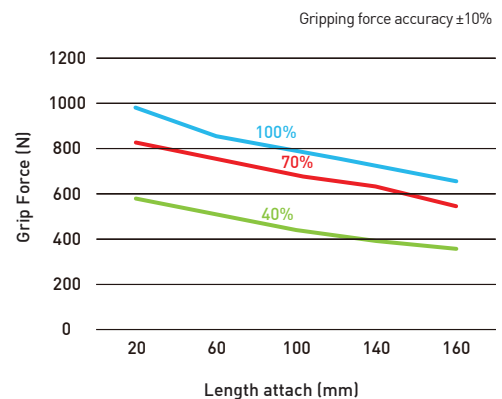
Electric specifications

Gripping Force Diagram

JEGD-42100N



JEGD-42200N



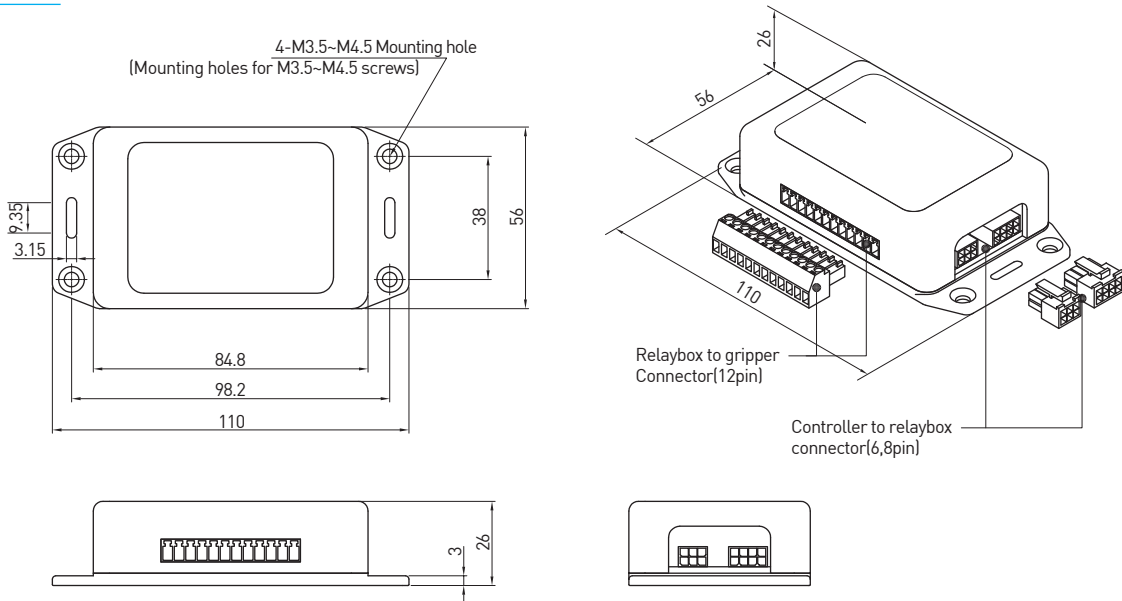
※ 그리퍼 핑거 길이에 따라 그리퍼 조에서 발생하는 파지력의 합계를 보여줍니다.

Shows the arithmetic total of the individual forces that occur on the gripper fingers, depending on the gripper finger length

※ 상기값은 사용 조건에 따라 변경됨.
예) 그리퍼 지그 재질, 모양 등

The above values changes according to the using conditions.
Ex) material & shape of gripper jig and etc.

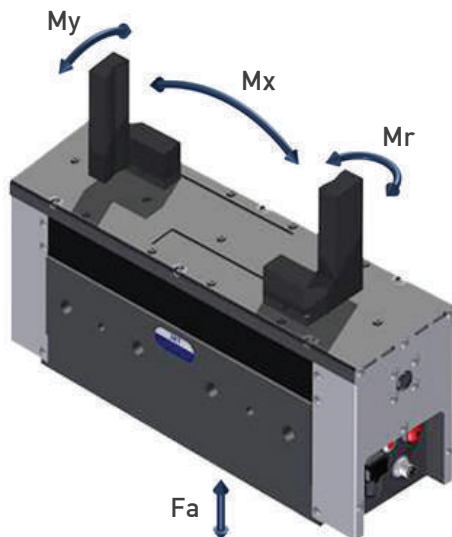
Relay Box



Forces and Moments

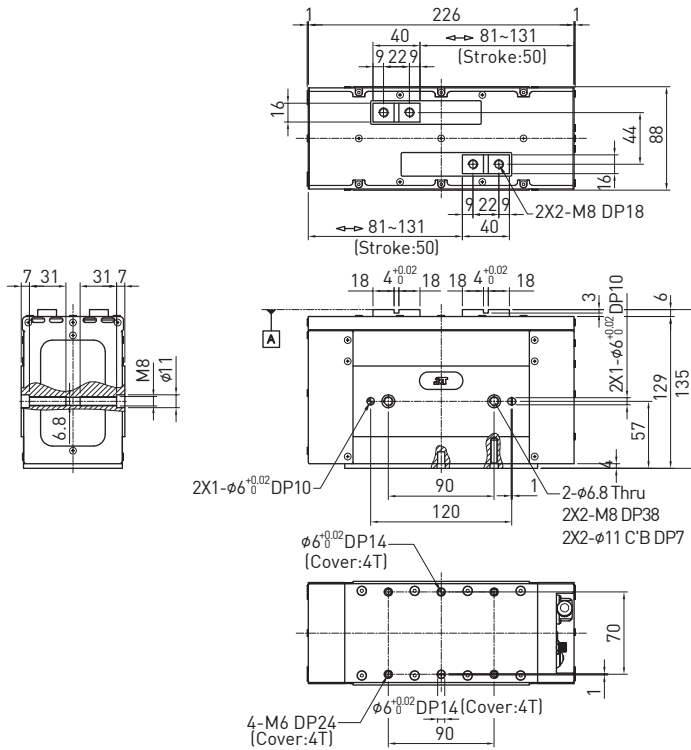
파지력에 추가로 작용할 수 있는 정적 힘과 모멘트를 표시합니다.

Displays static forces and moments that can also have an effect, besides the gripping force.

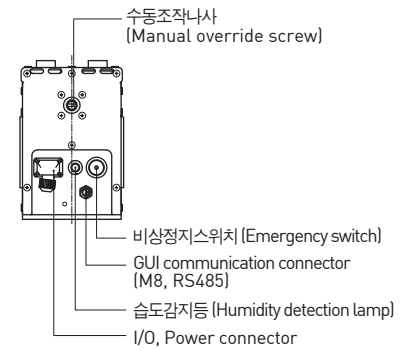


M_x [Nm]	20
M_y [Nm]	35
M_r [Nm]	32
F_a [N]	900

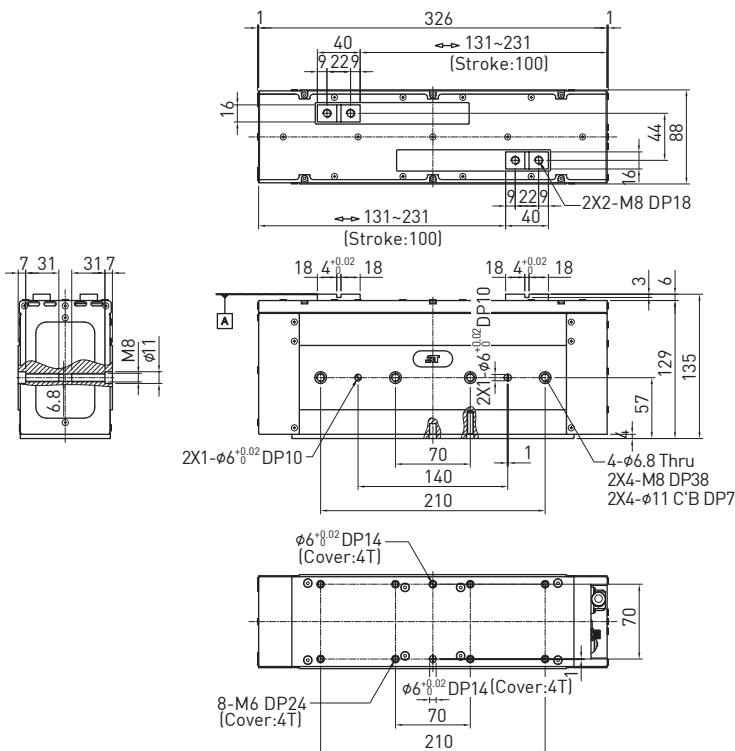
JEGD-42100N



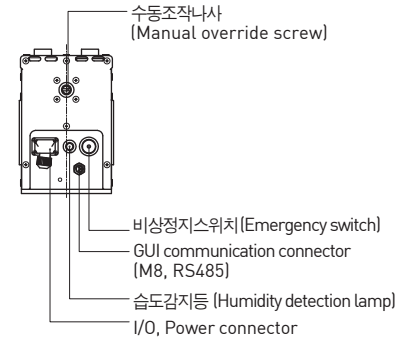
※ 최대 취구길이 : 160mm ( 부터 파지 위치점)
Max. length attach: 160mm ( to the grip position)



JEGD-42200N



※ 최대 취구길이 : 160mm ( 부터 파지 위치점)
Max. length attach: 160mm ( to the grip position)



전동 그립퍼 주의사항

전동그립퍼는 고정밀도 제품이며, 사양서 내용 또는 기타 사용상에 많은 주의사항이 있습니다. 정확한 제품 사용을 위해, 주의사항을 확인후 사용하십시오.

△주의 취급을 잘못했을 때에 사람이 상해를 입을 위험이 예상될 때 및 물적 손해만의 발생이 예상되는 것.

△경고 취급을 잘못했을 때에 사람이 사망 혹은 중상을 입을 가능성이 예상되는 것.

△위험 긴급한 위험 상태로 피하지 않으면 사망 혹은 중상을 입을 가능성이 예상되는 것.

포장 개봉 전 주의

개봉 전, 외관에 손상여부, 나사풀림 여부, 조립상태를 우선 확인하십시오.
제품이 도착하면, 규격과 내용물이 주문서 내용과 일치여부, 부족한 부품이 있는지를 확인하십시오. 문제가 있는 경우, 사진촬영 후 판매처 담당자 앞으로 연락하십시오.

설계·안전상 주의



규정된 전압으로 사용해 주십시오.
규정 이외의 전압에서 사용하면 오동작·파손의 우려가 있습니다. 인가 전압이 규정보다 낮을 경우, 드라이버부의 내부 전압 강하로 부하가 작동하지 않을 경우가 있으므로 동작전압을 확인하여 사용해 주십시오.

사양범위를 초과하여 사용하지 마십시오.
사양 범위를 넘어 사용하면, 발화·오동작·액추에이터 파손의 원인이 됩니다. 사양을 확인한 후에 사용해 주시기 바랍니다.

설치 및 사용 전, 추락 또는 떨어짐의 위험을 방지하기 위해, 주변 작업공간이 충분한지를 확인하십시오.
취급을 잘못하였을 경우, 사람이 상해를 입을 위험 또는 제품 손상이 발생할 수 있습니다.

설치 및 작업시 전기안전규칙을 유의하시고, 폭발성환경, 인화성환경, 부식성환경, 습한환경 및 가연성 물질 근처에서의 사용을 금합니다.
준수하지 않을 경우, 화재, 감전, 부상 등 위험을 초래할 수도 있으며 사람이 중상을 입거나 제품손상이 발생할 수 있습니다.

제품 작업 중, 모터주변 및 기구주변에 충분한 작업공간이 있는지를 확인하십시오.
몸의 어느 부위나 옷, 장신구 등이 그립퍼에 밀려들어가 수 있습니다.
그립퍼 작업 범위내로 접근을 금합니다.
준수하지 않을 경우 사람이 중상을 입거나 제품손상이 발생할 수 있습니다.

감전 등 위험을 방지하기 위해, 제품보수관리시 전원을 꺼주십시오.
준수하지 않을 경우 사람이 중상을 입거나 제품손상이 발생할 수 있습니다.

사용상 주의



이상 발생시(이음, 이상진동), 기계운전을 중단하십시오.
사람이 상해를 입거나 제품에 손상을 일으킬 수 있습니다.

고장 또는 제품손상이 발생할 경우, 사용을 중단하십시오.
사람이 상해를 입거나 제품에 손상을 일으킬 수 있습니다.

전선을 강제로 당기거나 구부리지마세요.
사람이 상해를 입거나 제품에 손상을 일으킬 수 있습니다.

전기설비의 배선과 연결 및 파라미터 설정을 확인하십시오.
화재나 감전 등 사고가 발생할 수 있으며, 사람이 상해를 입거나 제품 손상을 일으킬 수 있습니다.
워크 이동 범위의 안전을 확인한 후에 전원을 접속 또는 전원 스위치를 ON하여 주십시오.
워크가 이동함으로써 사고의 원인이 됩니다.

사용상 주의



나사를 잠글 때, 나사규격에 따른 토크렌치를 사용하십시오.
나사가 풀릴 수 있습니다.
분진, 금속분진 등 이물이 볼트 또는 슬라이딩 레일에 들어갈 경우, 수명 감소 및 비정상적 마손을 일으킬 수 있습니다.
상기 우려가 있을 경우, 해당 장소에 방진 조치를 취하십시오.
정밀도를 높이기 위해, 본사의 제품을 설치하기 전에, 설치표면에 이물질이 있는지를 확인하시고, 이물질 제거 후 설치하십시오.
준수하지 않을 경우, 제품 설치 후 목적상의 정밀도 수준에 미달할 수 있습니다.
정밀도 및 품질 보증을 위해, 전동 그립퍼의 어느 부분도 자체적으로 분해하지 마십시오.
분해시 제품 설치 후 목적상의 정밀도 수준에 미달할 수 있습니다.
제품에 부당한 압력을 가하거나 충격을 가하지 마십시오.
제품 손상, 정밀도, 품질 보증에 영향을 줄 수 있습니다.
준수하지 않을 경우, 제품 설치 후 목적상의 정밀도 수준에 미달할 수 있습니다.
나사 홀 위치가 일치하지 않거나 나사 홀 추가가 필요할 경우, 업무 담당자와 연락하여 도움을 요청하십시오.
임의로 가공하여 오염으로 인해 제품에 손상 및 정밀도가 기준에 미달할 수 있습니다.
제품별 IP등급, 온습도 범위를 확인후 취급하십시오.
준수하지 않을 경우, 제품의 오동작·파손의 우려가 있습니다.

자제가 발생하고 있는 장소에서는 사용하지 마십시오.
오작동, 고장의 원인이 됩니다.

제어시 주의



프로그램 입력 시 제품명에 맞는 INI파일을 선정해 주십시오.
임의로 INI파일을 수정 사용 시 제품의 오동작·파손의 우려가 있습니다.

Electric Gripper Precautions

Electric Gripper is a precision product, For operating properly, please be familiar with the following precautions before using it.

Warning Non-observance can cause minor injuries and material damage.

Caution Non-observance can lead to irreversible injury and even death.

Danger Non-observance will inevitably cause irreversible injury or death.

Unpacking Precautions

Before unpacking, please check the appearance for damage, loose screws or components. When the packages arrive, please make sure that the specifications and contents are consistent with the order, and check whether any peripheral parts are missing. For any questions, please contact the responsible unit

Design / Selection Precautions



Be sure to apply the specified voltage.

Otherwise, malfunction or breakage may occur. If the applied voltage is lower than the specified voltage, it is possible that the load will not be able to be moved due to an internal voltage drop of the driver. Please check the operating voltage before use.

Do not operate the product beyond the specifications.

Otherwise, a fire, malfunction, or actuator damage may result. Please check the specifications before use.

Before placement and use, please make sure that there is sufficient working space around to prevent the possibility of falling and rolling

A violation may result in personal injuries or product damage.

For safe installations and operations, please follow the electrical safety instructions. Do not use in any explosive, flammable, corrosive, humid environments or wet conditions nor near to such materials.

A violation may result in risks of fire and electric shocks and serious personal injuries or product damage.

Please always check that whether the movement space of the motors and mechanisms is enough in operations, and avoid any body parts or clothing accessories being close of / entering into the working areas of the stages. It otherwise will cause dangers as rolling, pinching, and pulling

A violation may result in serious personal injuries or product damage.

Please turn off the power before stating maintenance to prevent the danger as an electric shock.

A violation may result in serious personal injuries or product damage.

Handling Precautions



If any unusual situations arise in operations (such as unusual sounds and vibrations), please immediately stop the machine.

A violation may result in personal injuries or product damage.

If any malfunctions or damage arise, please do not continue the use.

A violation may result in personal injuries or product damage.

Do not forcibly pull or bend any electric wires and follow the wiring diagram for correct wiring.

A violation may result in personal injuries or product damage.

Please make sure the wiring and connections of electric equipment are secured and the parameters are set correctly.

A violation may cause fire, electric shocks, personal injuries or product damage.

power on after checking the safety of the travel range.

Movement of work piece cause accidents.

Handling Precautions



For tightening screws, please use a torque wrench corresponds to specifications of the screws.

A violation may cause loosening.

If any foreign objects such as dust or metal powder that enters into the screws or slide rails it may reduce the product life and cause abnormal wears of products.

If any concerns exist, please implement the dust control measures.

Before installing our products, please make sure there are no unnecessary objects in the area, and use alcohol for cleaning to prevent for losing precision of the installation.

A violation may cause the product precision unable to match the specifications marked on the catalog.

Within a warranty period, if any following failures occur, our company will be responsible for the repair.

A violation may cause the product precision unable to match the specifications marked on the catalog.

Do not apply any inappropriate forces on or strike the product to prevent damage and the loss of precision and warranties.

A violation may cause the product precision unable to match the specifications marked on the catalog.

If screw hole position does not fit or need an additional screw hole, please ask us.

It will cause product damage and poor precision due to modify arbitrarily.

Please check the IP grade and range of temperature & humidity before use.
It may cause damage or malfunction.

Do not use the product in an area where a magnetic field is generated.
It will cause failure or malfunction.

Control Precautions



Please choose correct INI file when input the program.

It may cause damage or malfunction due to modify arbitrarily.

NOTE



 (주)주강로보테크

17811 경기도 평택시 청북읍 광승길 72-3 | TEL : 031-683-9876 | FAX : 031-683-0141 | jrt@jrtfa.com

72-3, Gwangseung-gil, Cheongbuk-eup, Pyeongtaek-si, Gyeonggi-do (17811 South Korea) www.jrtfa.com