

MCTA 系列

All-In-One 氣動夾爪



TMPlug&Play
CERTIFIED

氣動夾爪 / 訂購代號

MCTA – J66 – TM

型號

① 夾爪模組 ② 手臂規格

① 夾爪模組	型號	說明
J66	MCHJ-66	三爪
S80	MCHS-80	二爪

② 手臂規格	廠牌
TM	達明機器人 (TM5/12/14)

配件包 / 訂購代號

No.	型號 訂購代號 配件名稱	數量	
		MCTA-J66 AK-MCTA-J66-TM	MCTA-S80 AK-MCTA-S80-TM
1	六角承窩螺栓 (M5)	4	4
2	六角承窩螺栓 (M6)	4	4
3	鋼針	4	4
4	求心襯套	6	4

六角承窩螺栓 (M5)	六角承窩螺栓 (M6)	鋼針	求心襯套

特點

- All-In-One，將電磁閥及定位傳感器整合於模組中。
- 僅需連結一條空壓管與 I/O 訊號線，安裝容易，隨插即用。
- 相較於電動夾爪，操作簡單，可靠性高。
- 導線整合於機身內，且具有斷電保護機制，安心使用。
- 拆裝替換時，用戶僅需鬆脫後蓋鎖附螺栓即可替換。
- 全系列均附磁。

規格

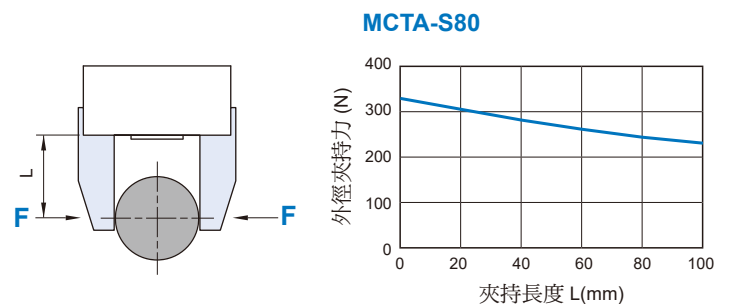
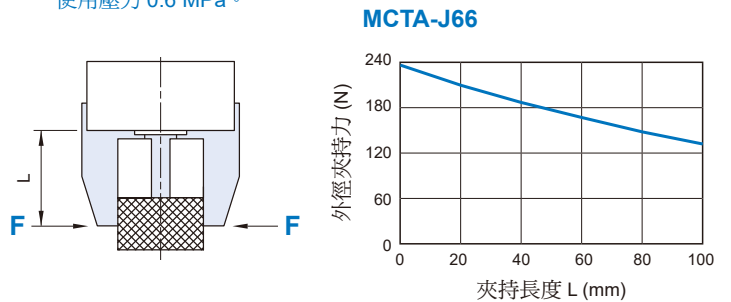
型號	MCTA-J66	MCTA-S80
作動方式	複動型	
規格	66	80
單爪行程 (mm)	6	8
有效外徑夾持力 (N) *1	188	285
有效內徑夾持力 (N) *1	194	290
關閉時間 (s)	0.03	0.04
使用流體	空氣	
使用壓力範圍	0.2~0.7 MPa	0.3~0.7 MPa
周圍溫度	+5~+80°C	
給油	不需給油	
傳感器	RDFE: 無接點 (規格請參 5-11 頁)	
附屬配件	配件包	
重量 (kg)	≈1.3	
建議工件重量 (kg) *2	3.8	2.6

*1. 使用壓力 0.6 MPa 時，夾持位置 40mm。

*2. 夾持工件重量視機器手臂容許負載及使用條件進行調整。

夾持力圖表

* 使用壓力 0.6 MPa。

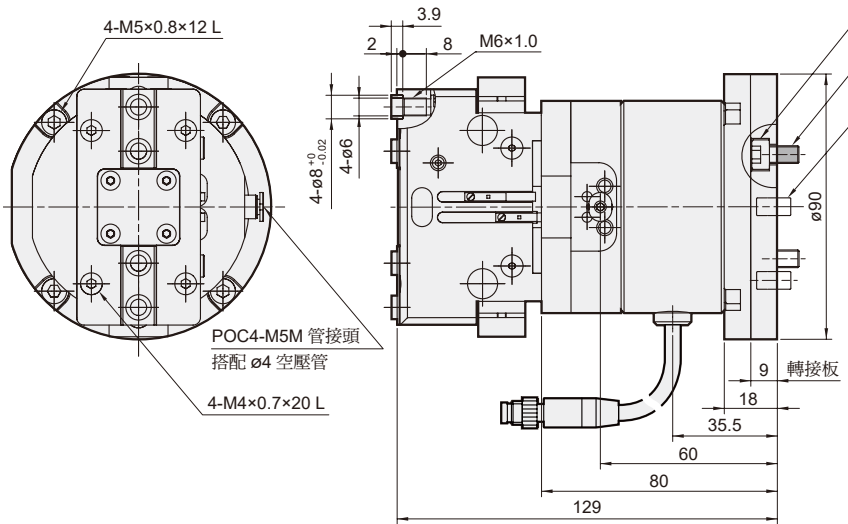


MCTA 外觀尺寸

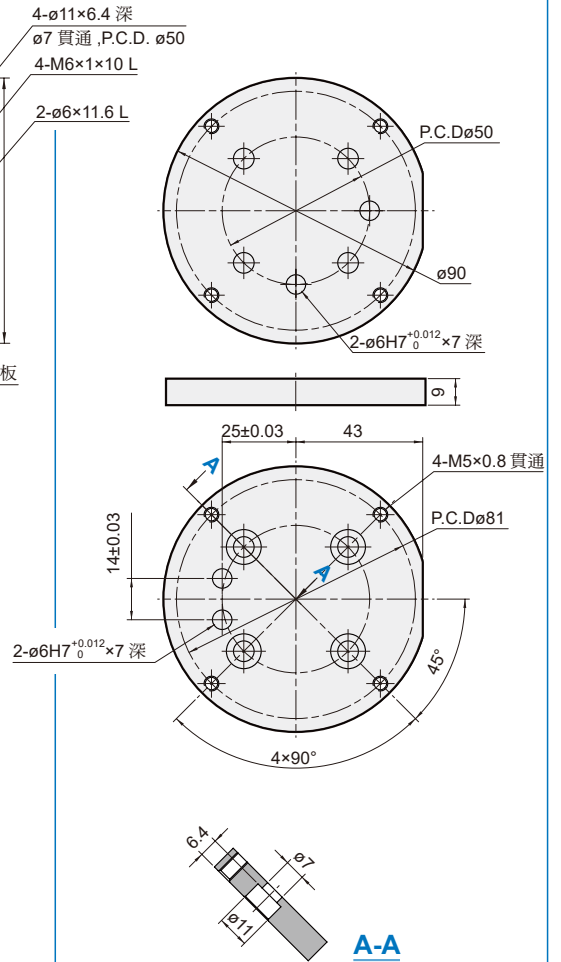
All-in-One 氣動夾爪



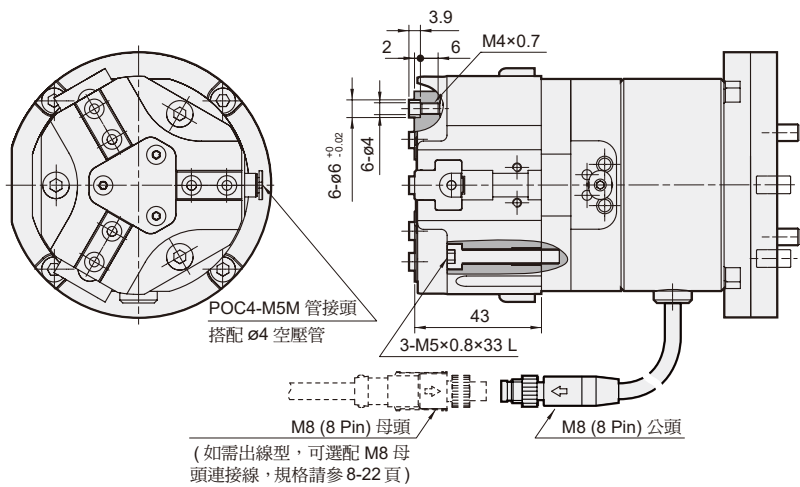
MCTA-S80-TM



轉接板



MCTA-J66-TM



腳位定義

8-PIN 數位 I/O 機器人接口

PIN	顏色*	定義	說明	功能
1	棕	+24V	24V Output	—
2	紅	DI_0	Digital Input0	傳感器 (關)
3	橙	DI_1	Digital Input1	傳感器 (開)
4	黃	DI_2	Digital Input2	—
5	綠	DO_0	Digital output0	電磁閥 (開)
6	藍	DO_1	Digital output1	電磁閥 (關)
7	紫	DO_2	Digital output2	—
8	黑	0v	0v	—

* M8 母頭出線顏色。

內建電磁閥及傳感器

