

● 形式表示

WPS 016 0 - C - A2 S

1      2      3      4      5

※ 製品には 1 2 3 のみマーキングしています。  
オートスイッチが必要な場合は、4 5 も加えた形式でご発注ください。

1 シリンダ内径

016 : φ16 mm  
020 : φ20 mm

2 デザイン No.

0 : 製品のバージョン情報です。

3 把持方向

C : クローズ専用

4 オートスイッチ種別

無記号 : オートスイッチなし  
**A2** : 2線式有接点オートスイッチ(リード線1m)  
**A2L** : 2線式有接点オートスイッチ(リード線3m)  
**A2V** : 2線式有接点L型オートスイッチ(リード線1m)  
**A2VL** : 2線式有接点L型オートスイッチ(リード線3m)  
**B2** : 3線式無接点オートスイッチ(リード線1m)  
**B2L** : 3線式無接点オートスイッチ(リード線3m)  
**B3C** : 3線式無接点L型オートスイッチ(リード線1m)  
**B3CL** : 3線式無接点L型オートスイッチ(リード線3m)

※ オートスイッチの詳細は、P.573~P.582を参照願います。  
※ 弊社以外のオートスイッチを使用する場合は、各メーカーの仕様をご確認ください。

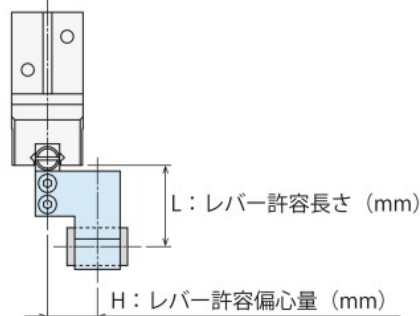
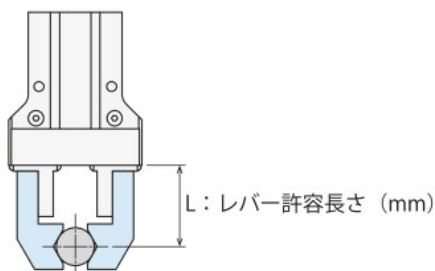
5 オートスイッチ付属数量 ※4 オートスイッチ必要時のみ

無記号 : 2個  
S : 1個

● 仕様

形式	WPS0160-C		WPS0200-C	
シリンダ内径 <sup>※1</sup>	mm	16	20	
把持力 <sup>※2</sup> (供給エア圧: 0.5MPa時)	クローズ側	N	93.7	132.7
	オープン側	N	(10.8)	(17.9)
全ストローク	mm	6	8	
位置再現精度 <sup>※3</sup>	mm	±0.01		
ストローク誤差	mm	オープン状態: -0.5 ~ +1 / クローズ状態: -1 ~ +0.5		
レバー許容長さ L (供給エア圧: 0.5MPa時) <sup>※4</sup>	mm	40	50	
レバー許容偏心量 H (供給エア圧: 0.5MPa時) <sup>※4</sup>	mm	15	25	
最大サイクル/分		90		
シリンダ容量 (空動作時)	クローズ側	cm <sup>3</sup>	1.1	1.9
	オープン側	cm <sup>3</sup>	1.2	2.0
最高使用圧力	MPa	0.5		
最低作動圧力	MPa	0.2		
耐圧	MPa	0.75		
使用温度範囲	℃	5 ~ 60		
使用流体		ドライエア		
質量	kg	0.22	0.40	

注意事項 ※1. 把持力、保持力は、シリンダ内径より算出できません。把持力線図、保持力線図を参照ください。  
 ※2. 把持力は、ハンド先端を基準とした計算値を示します。  
 ※3. 同一条件下(無負荷時)の位置再現精度を示します。  
 ※4. L: レバー許容長さ(mm)、H: レバー許容偏心量(mm)を示します。(供給エア圧: 0.5MPa時)



位置決め  
+  
クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品  
搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ  
WVA

ピンクランプ  
SWP

ハイパワー  
ブルクランプ  
WPT

ロケートハンド  
WKH

ホールグリッパ  
WKK

昇降  
ホールクランプ  
SWJ

キャッチシリンダ  
WKA

ロボットハンド  
WPW-C  
WPS-C

WPA  
WPB  
WPE  
WPF  
WPH  
WPJ  
WPP  
WPQ

オートスイッチ  
動作確認  
JEP  
JES

ハイパワーエア  
ホールクランプ  
SWE

ハイパワーエア  
スイングクランプ  
WHE

ハイパワーエア  
リンククランプ  
WCE

エア  
ホールクランプ  
SWA

エア  
スイングクランプ  
WHA

ダブルピストン  
エアスイングクランプ  
WHD

エア  
リンククランプ  
WCA

エアスピード  
コントロールバルブ  
BZW

マニホールド  
ブロック  
WHZ-MD

エア  
スイングクランプ  
WHC