QC-1

精密電子機器・精密機械部品の組立、医薬品・食品分野でのハンドリングを中心とした軽可搬高速ロボットのエンドエフェクタ自動交換装置です。

ファナック(株)様のゲンコツ・ロボットに直接取り付け可能

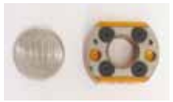
ファナック(株)様の「ゲンコツ・ロボット1号M-1iA」(4軸仕様/6軸仕様)のフランジ(PCD20)をロボット側、エンドフェクタ側に採用し、ロボットへの直接取り付けが可能。また、ご使用中のロボットへの後付けも可能。

接触させない引上げ方式

着動作時には、マスタ・プレートとツール・プレートを接触させない引上げ方式により、芯ずれを吸収。

メカニカル・フェールセーフ機構

着用空気圧の供給が停止しても、マスタ・プレートとツール・プレートが分離しないよう、当社独自の着脱機構部により、メカニカル・フェールセーフ機構を採用。



マスタ・プレート添付品
・六角穴付ボルト(M3×15)×4
・段付平行ピン×1

Specifications [主な仕様]

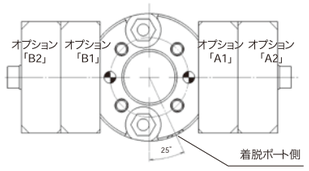
本体

可搬重量(定格負荷)		9.8N(1kg)
位置再現精度		±0.015mm
動的許容モーメント	曲げ方向(Tx.Ty)	4N・m(40.8kgf・cm)
	ねじり方向(Tz)	16.6N・m(169.4kgf・cm)
締結力(空気圧 0.49MPa 時) ※1		185N
材質	フレーム	アルミニウム合金
	着脱機構部	ステンレス鋼
外形寸法(締結時)		φ32xH29mm
製品重量(本体部)	マスタ・プレート	60g
	ツール・プレート	30g
着脱機構		ボールロック方式
着脱作動空気圧		0.39~0.68MPa(4~7kgf/cm²)
許容温度・湿度範囲		0~50℃、35~90%(結露なきこと)

オプション

D	電気信号モジュール	3A×10本(ハンダ端子)
P	正圧用空気圧ポート	M3×2本
V	負圧用空気圧ポート	M3×2本

●オプション取り付け位置



Ordering Information [型番表示方法]

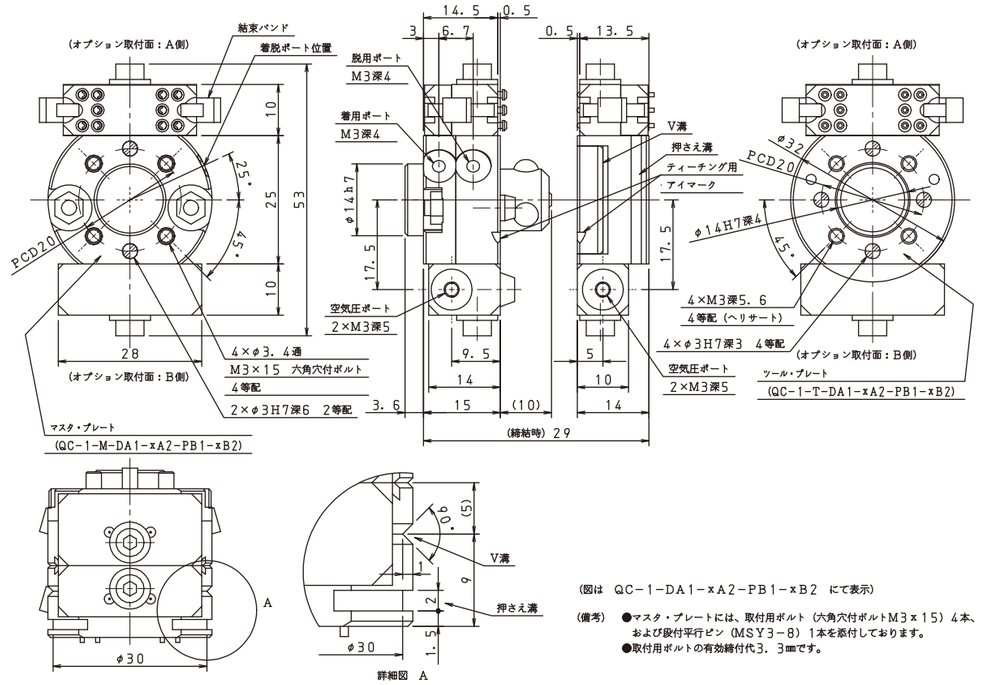
マスタ・プレート QC-1 -M- オプション □A1 - □A2 - □B1 - □B2

ツール・プレート QC-1 -T- オプション □A1 - □A2 - □B1 - □B2

X	オプション無し
D	電気信号10本(ハンダ端子)
P	正圧用ポート ※2
V	負圧用ポート

(注)QC-1には全部で4個のオプションが装着可能ですが、A2及びB2のオプションはA1、B1のオプションを装着していなければ取り付けることが出来ません。

Main Body Dimensions [本体部外形寸法図]



(図は QC-1-DA1-xA2-PB1-xB2 にて表示)

(備考) ●マスタ・プレートには、取付用ボルト(六角穴付ボルトM3x15)4本、および段付平行ピン(MSY3-8)1本を添付しております。
●取付用ボルトの有効締付代3.3㎜です。

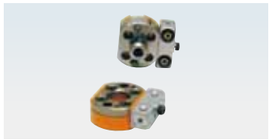
Options [オプション]

■電気信号コンタクトブロック

D
3A×10本(ハンダ端子)

■空気圧ポートコンタクトブロック

P
正圧用M3×2本



V
負圧用M3×2本

各種オプションの詳細は、当社にお問い合わせください。

(※1)締結力とは、位置再現性を出すための力であり、締結そのものは脱動作のためのエア供給、または破損するまで保たれます。 (※2)正圧用空気圧ポートを4個(M3×8本)装着される場合は、当社にお問い合わせください。