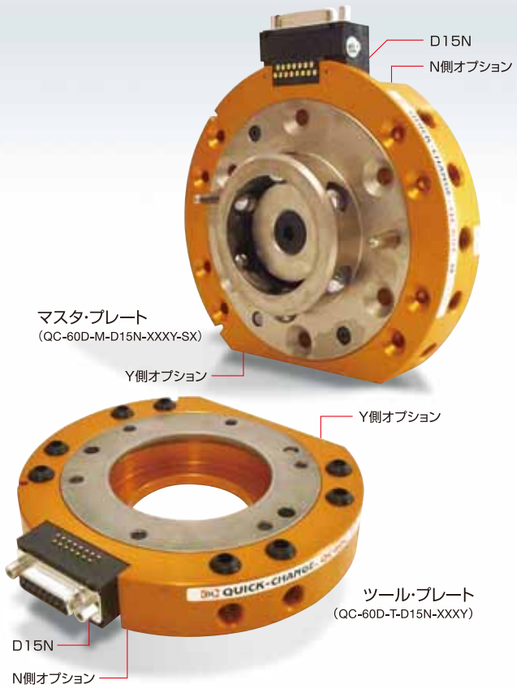
QC-60D



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
・六角穴付皿ボルト(M6×40)×6
・段付平行ピン×1
※シールプレート、Oリング、皿小ネジは本体に取り付けた状態で出荷します。

Specifications [主な仕様]

本体

可搬重量(定格負荷)		588N(60kg)
位置再現精度		±0.015mm
動的許容モーメント	曲げ方向(Tx.Ty)	392N・m (40kgf・m)
	ねじり方向(Tz)	588N・m (60kgf・m)
締結力(空気圧 0.49MPa 時) ※1		6,570N(670kgf) ※1
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)		φ130xH50mm
製品重量(本体部)	マスタ・プレート	1,340g
	ツール・プレート	720g
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)
ユーティリティ	空気圧ポート	Rc1/8×8 本

オプション

ユーティリティ	D15Y	電気信号	3A×15 本(D サブコネクタ) ※2
	J16Y	電気信号	5A×16 本(JM コネクタ) ※3 ※4
	M06Y	電気信号	13A×6 本(MS コネクタ) ※3 ※5
	M10Y	電気信号	13A×10 本(MS コネクタ) ※3 ※6
	B15NY B15PY	電気信号 Max.50mA DC24V 非接触方式(詳しくは P43 をご覧ください。)	50mA×15 本 WEB シリーズコネクタ ※3 インゾーン 1 本 IP67
	B15DY	電気信号 Max.5mA DC12V 非接触方式(詳しくは P43 をご覧ください。)	5mA×15 本 WEB シリーズコネクタ ※3 IP67
	P18Y	空気圧ポート	Rc1/8×4 本
	P14Y	空気圧ポート	Rc1/4×2 本
着脱確認センサ ※7			近接スイッチ 2 個内蔵型取付プレート採用

Ordering Information [型番表示方法]

マスタ・プレート QC-60D -M- (N側オプション) - (Y側オプション) - (着脱確認センサ)

ツール・プレート QC-60D -T- (N側オプション) - (Y側オプション)

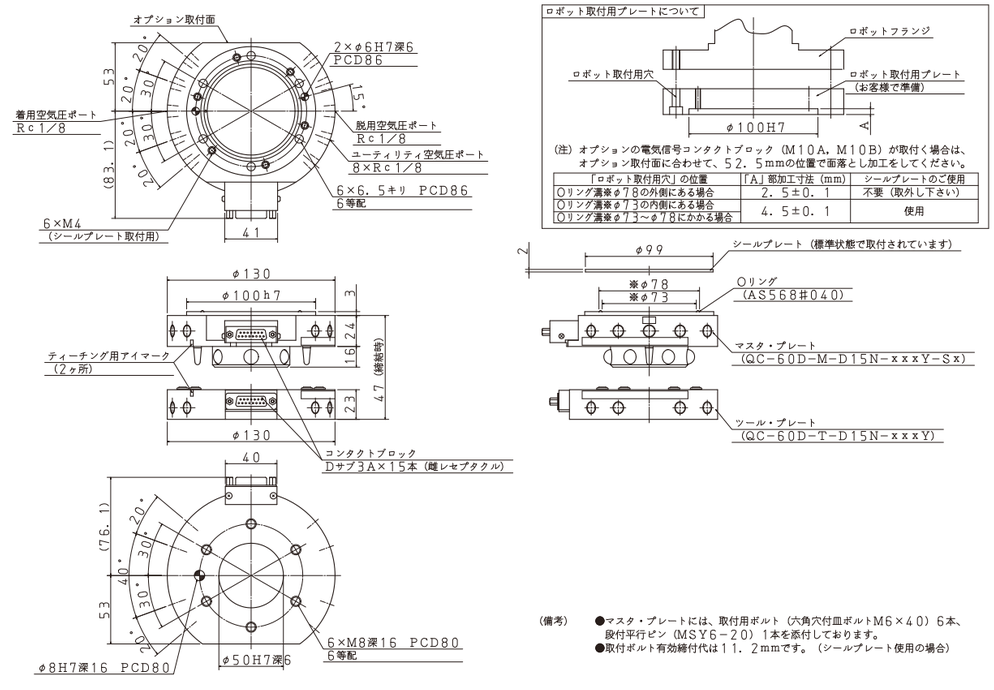
N側オプション	
DXXN	電気信号無し
D15N	電気信号 3A×15本 ※2

Y側オプション	
XXXY	オプション無し
D15Y	電気信号 3A×15本 ※2
J16Y	電気信号 5A×16本 ※3 ※4
M06Y	電気信号 13A×6本 ※3 ※5
M10Y	電気信号 13A×10本 ※3 ※6
B15NY	非接触電気ブロック マスタ側 NPN出力
B15PY	非接触電気ブロック マスタ側 PNP出力
B15DY	非接触電気ブロック ツール側
P18Y	空気圧ポート Rc1/8×4本
P14Y	空気圧ポート Rc1/4×2本

着脱確認センサ	
SX	着脱確認センサ無し
SA	着脱確認センサAタイプ(取付プレート加工無し)
SB	着脱確認センサBタイプ(取付プレート加工付き)

(注)電気信号コンタクトブロックを単体でご用命の場合は、右記型式にてお問い合わせください。(型式:マスタ・プレート側の場合 D15N-M、ツール・プレート側の場合 D15N-T)

Main Body Dimensions [本体部外形寸法図]



「ロボット取付用穴」の位置	「A」部加工寸法(mm)	シールプレートのご使用
Oリング溝※φ78の外側にある場合	2.5±0.1	不要(取外して下さい)
Oリング溝※φ73の内側にある場合	4.5±0.1	使用
Oリング溝※φ73~※φ78にかかる場合		

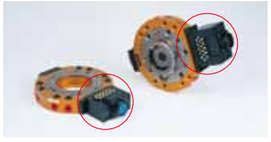
(図はQC-60D-D15N-xxxY-Sxにて表示)

(備考) ●マスタ・プレートには、取付用ボルト(六角穴付皿ボルトM6×40)6本、段付平行ピン(MSY6-20)1本を添付しております。
●取付ボルト有効締付代は11.2mmです。(シールプレート使用の場合)

Options [オプション]

■電気信号コンタクトブロック

D15Y
3A×15本
Dサブ15コンタクト(雌レセプタクル) ※2



J16Y
5A×16本(JMコネクタ) ※3 ※4
J16Yマスタ側は、JMR2116M-Dを使用
J16Yツール側は、JMR2116F-Dを使用

M06Y
13A×6本(MSコネクタ) ※3 ※5
M06Yマスタ側は、D/MS3102A14S-6P
M06Yツール側は、D/MS3102A14S-6S

M10Y
13A×10本(MSコネクタ) ※3 ※6
M10Yマスタ側は、D/MS3102A18-1Pを使用
M10Yツール側は、D/MS3102A18-1Sを使用

■非接触電気信号ブロック

B15NY,B15PY(マスタのみ)
B15DY(ツールのみ)
B15NY NPN出力
B15PY PNP出力
B15NY、B15PYはWEBR-2119MS-Dを使用
B15DYはWEBR-2116FS-Dを使用

■空気圧ポート

P18Y
Rc1/8×4本

P14Y
Rc1/4×2本

■着脱確認センサ

SA,SB
近接スイッチ2個内蔵しピストンの位置確認により着脱確認

各種オプションの詳細は、当社にお問い合わせください。

SAタイプ・・・・・ お客様にて追加工することによりロボット取付プレートと兼ねることができます。
SBタイプ・・・・・ ロボットに取付ができるよう加工を施したタイプです。※ご用命時ロボットフランジ形状図をご連絡ください。

(※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)プラグ側は含んでおりません。17JE-23150-02(D8A)-CGまたは同等品をご用意ください。(Dサブ15コネクタ雄プラグネジM2.6) (※3)プラグ側は含んでおりません。お客様にてご用意ください。コネクタ対応表はP51を参照してください。 (※4)コネクタ単位で最大30.4Aとなります。 (※5)コネクタ単位で最大43.6Aとなります。 (※6)コネクタ単位で最大57.2Aとなります。 (※7)着脱確認センサの近接スイッチの信号は、オプションの電気信号コンタクトブロック(J16Y.M10Y)に割り付け処理することができます。詳細は当社にお問い合わせください。