

QC-150C

接触させない引上げ方式

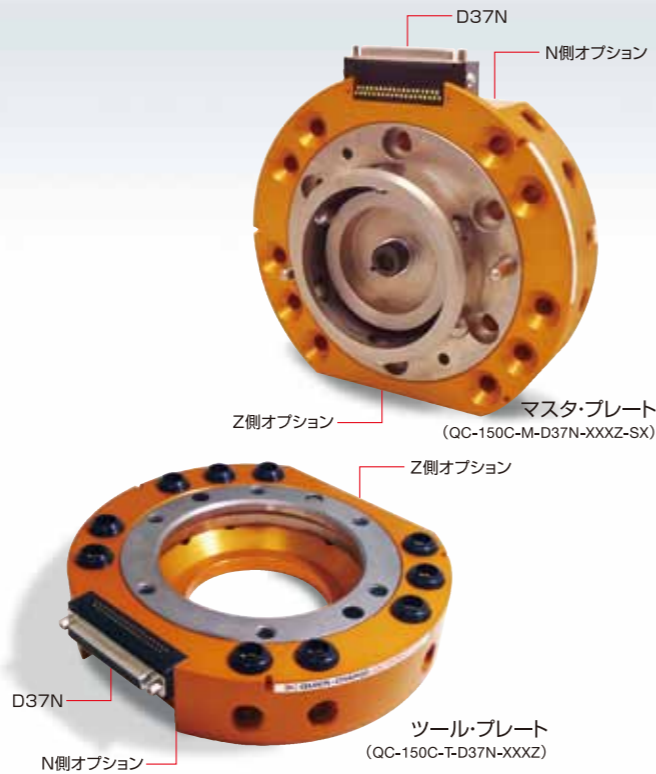
着動作時には、マスタ・プレートに接触させない引上げ方式により、芯ずれを吸収。

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 (M10×60) ×6
 ・段付平行ピン×1
 ※シールプレート、Oリング、血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) | | 1,470N (150kg) |
| 位置再現精度 | | ±0.015mm |
| 動的許容モーメント | 曲げ方向 (Tx, Ty) | 1,960N・m (200kgf・m) |
| | ねじり方向 (Tz) | 1,960N・m (200kgf・m) |
| 締結力 (空気圧 0.49MPa 時) ※1 | | 14,317N (1,460kgf) |
| 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) | フレーム | φ200×H90mm |
| | 製品重量 (本体部) | マスタ・プレート 5,810g ツール・プレート 2,860g |
| 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/cm ²) |
| 許容温度・湿度範囲 | | 0~50°C、35~90% (結露なきこと) |
| ユーティリティ | 空気圧ポート | Rc3/8×10本 |

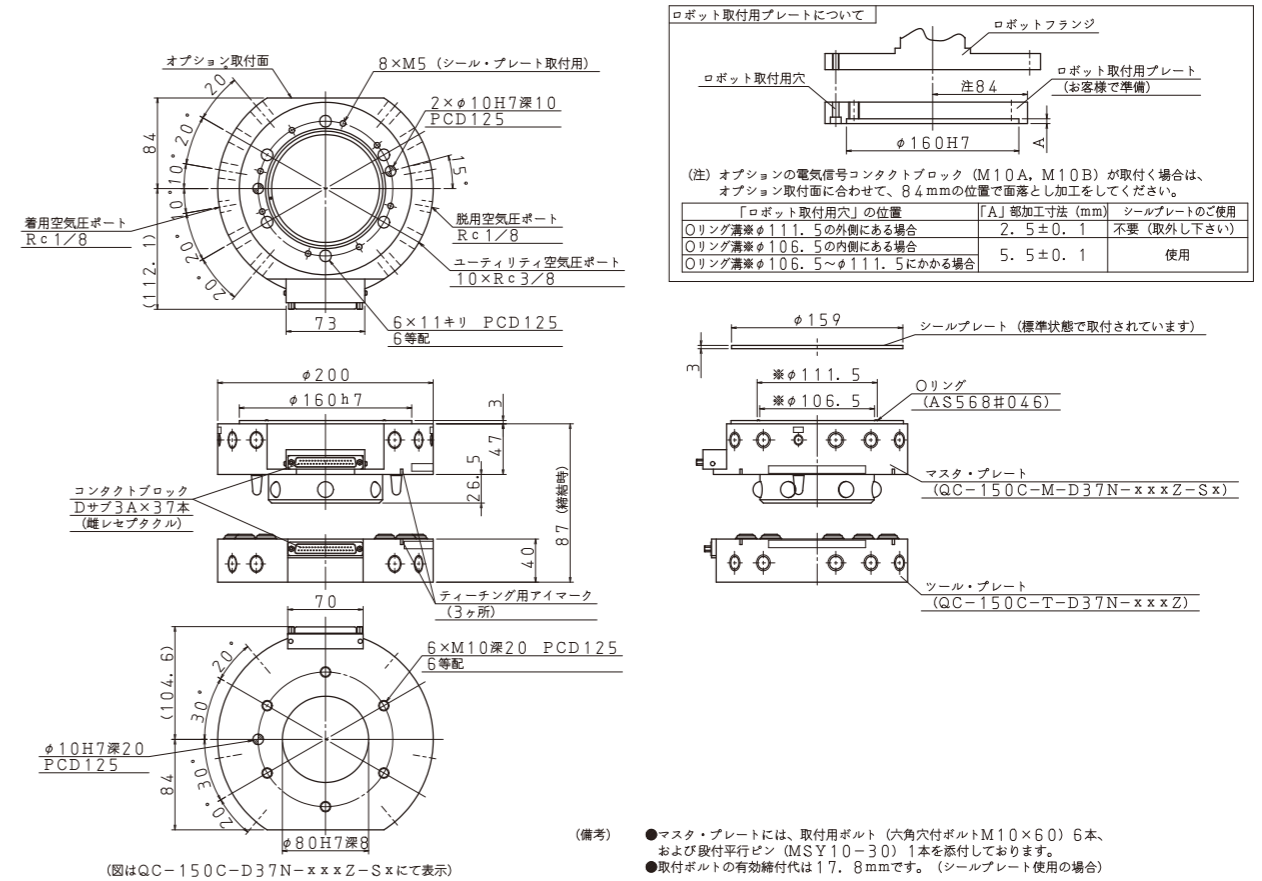
| オプション | | | |
|---------|------------|----------|---|
| ユーティリティ | D37Z | 電気信号 | 3A×37本 (D サブコネクタ) ※2 |
| | J16Z | 電気信号 | 5A×16本 (JM コネクタ) ※3 ※4 |
| | M10Z | 電気信号 | 13A×10本 (MS コネクタ) ※3 ※5 |
| | M19Z | 電気信号 | 13A×19本 (MS コネクタ) ※3 ※6 |
| | A16Z | 電気信号 | アプローチセンサ +5A×16本 (JM コネクタ) ※3 ※4 |
| | A08Z | 電気信号 | アプローチセンサ +13A×8本 (MS コネクタ) ※3 ※5 |
| | B15NZ | 電気信号 | 50mA×15本 WEB シリーズコネクタ ※3 |
| | B15PZ | 電気信号 | Max.50mA DC24V 非接触方式 (詳しくは P43 をご覧ください) |
| | B15DZ | 電気信号 | 5mA×15本 WEB シリーズコネクタ ※3 |
| | | | IP67 |
| | E50Z | アースコネクタ | 500A (使用率 50%) ×1 本 |
| | P18Z | 空気圧ポート | Rc1/8×4本 |
| | P14Z | 空気圧ポート | Rc1/4×2本 |
| | P38Z | 空気圧ポート | Rc3/8×4本 |
| P3WZ | 空気圧ポート | Rc3/8×2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-150C -M- | N側オプション | □□□□ | - | Z側オプション | □□□□ | - | 着脱確認センサ | □□ |
| ツール・プレート | QC-150C -T- | N側オプション | □□□□ | - | Z側オプション | □□□□ | | | |
| | | DXNX | 電気信号無し | | XXXZ | オプション無し | | SX | 着脱確認センサ無し |
| | | D37N | 電気信号 3A×37本 ※2 | | D37Z | 電気信号 3A×37本 ※2 | | SA | 着脱確認センサAタイプ (取付プレート加工無し) |
| | | | | | J16Z | 電気信号 5A×16本 ※3 ※4 | | SB | 着脱確認センサBタイプ (取付プレート加工付き) |
| | | | | | M10Z | 電気信号 13A×10本 ※3 ※5 | | | |
| | | | | | M19Z | 電気信号 13A×19本 ※3 ※6 | | | |
| | | | | | A16Z | アプローチセンサ+電気信号 5A×16本 ※3 ※4 | | | |
| | | | | | A08Z | アプローチセンサ+電気信号 13A×8本 ※3 ※5 | | | |
| | | | | | B15NZ | 非接触電気ブロック マスタ側 NPN出力 | | | |
| | | | | | B15PZ | 非接触電気ブロック マスタ側 PNP出力 | | | |
| | | | | | B15DZ | 非接触電気ブロック ツール側 | | | |
| | | | | | E50Z | アースコネクタ 500A×1本 | | | |
| | | | | | P18Z | 空気圧ポート Rc1/8×4本 | | | |
| | | | | | P14Z | 空気圧ポート Rc1/4×2本 | | | |
| | | | | | P38Z | 空気圧ポート Rc3/8×4本 | | | |
| | | | | | P3WZ | 空気圧ポート Rc3/8×2本 | | | |

(注) 電気信号コネクタブロックを単体でご用命の場合は、下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 D37N-M、ツール・プレート側の場合 D37N-T)

Main Body Dimensions [本体部外形寸法図]



Options [オプション]

■電気信号コネクタブロック



| | | | | | |
|------------------------------------|--|---|---|---|---|
| D37Z 3A×37本 (Dサブコネクタ) ※2 | J16Z 5A×16本 (JMコネクタ) ※3 ※4 J16Zマスタ側は、JMR2116M-Dを使用 J16Zツール側は、JMR2116F-Dを使用 | M10Z 13A×10本 (MSコネクタ) ※3 ※5 M10Zマスタ側は、D/MS3102A18-1Pを使用 M10Zツール側は、D/MS3102A18-1Sを使用 | M19Z 13A×19本 (MSコネクタ) ※3 ※6 M19Zマスタ側は、D/MS3102A22-14Pを使用 M19Zツール側は、D/MS3102A22-14Sを使用 | A16Z アプローチセンサ 5A×16本 (JMコネクタ) ※3 ※4 A16Zマスタ側は、JMR2119M-Dを使用 A16Zツール側は、JMR2116F-Dを使用 | A08Z アプローチセンサ 13A×8本 (MSコネクタ) ※3 ※5 A08Zマスタ側は、D/MS3102A18-1Pを使用 A08Zツール側は、D/MS3102A18-1Sを使用 |
|------------------------------------|--|---|---|---|---|

■非接触電気信号ブロック ■アースコネクタ ■空気圧ポート



| | | | | | |
|--|--------------------------------|-------------------------|-------------------------|-------------------------|-------------------------|
| B15NZ, B15PZ B15DZ (ツールのみ) B15NZ NPN出力 B15PZ PNP出力 B15NZ, B15PZはWEBR-2119MS-Dを使用 B15DZはWEBR-2116FS-Dを使用 | E50Z アースコネクタ 500A×1本 | P18Z Rc1/8×4本 | P14Z Rc1/4×2本 | P38Z Rc3/8×4本 | P3WZ Rc3/8×2本 |
|--|--------------------------------|-------------------------|-------------------------|-------------------------|-------------------------|

■着脱確認センサ



SA, SB
 近接スイッチ2個内蔵
 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可能です。
 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、または破壊するまで保たれます。(※2) プラグ側は含んでおりません。17JE-23370-Q2 (D8A) -CGまたは同等品をご用意ください。(Dサブコネクタ雄プラグ側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57.2Aとなります。(※6) コネクタ単位で最大88.9A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ネクタブロック (J16Z, M10Z, A16Z, A08Z) 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。

新世代オートツール
 チェンジャー
 ZEUS
 GIGA
 オートツール
 チェンジャー
 1kg
 5kg
 10kg
 20kg
 40kg
 60kg
 70kg
 100kg
 150kg
 220kg
 300kg
 プレス間
 ハンドリング仕様
 100kg
 スポット溶接ロボット用
 ガンチェンジャー
 300kg
 オプション
 省配線
 モジュール/
 コネクタ
 ブロック
 非接触
 電気信号
 ブロック
 落下防止
 ハルバ
 オプション一覧
 製品について