

QC-1

精密电子机器・精密机械部件的组装、医药品・食品领域的搬运为中心的轻型高速搬运机器人的末端自动交换装置。

可与法纳克公司的拳头型机器人直接安装

在机器人侧和终端工具侧因为采用法纳克公司的【拳头型机器人1号 M-li A】(4轴/6轴)的法兰盘(PCD20)，可以直接与该款机器人安装。也可后续安装到机器人上。

无接触式吸合方式

进行结合动作时，主盘和工具盘无需接触，通过芯滑动进行吸合。

机械式故障保险机构

采用了本公司自主开发的机械故障保险机构设计，即使【结合】气压停止供应，主盘和工具盘也不会分离。



主盘添附品
・内六角螺丝(M3×15)×4
・阶段平行销×1

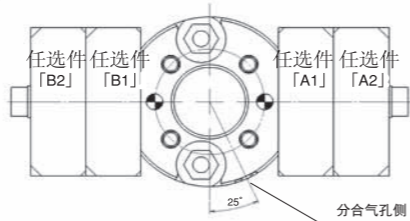
Specifications [主要规格]

本体		
可搬运重量(额定负荷)	9.8N(1kg)	
位置再现精度	±0.015mm	
动态允许 扭矩	弯矩方向(Tx,Ty)	4N·m(40.8kgf·cm)
	扭转方向(Tz)	16.6N·m(169.4kgf·cm)
锁紧力(气压 0.49MPa)	185N	
材质	框架	铝合金
	分合机构部	不锈钢
外形尺寸(锁紧时)	φ32xH29mm	
产品重量 (本体部)	主盘	60g
	工具盘	30g
分合机构部	钢球式锁紧方式	
分合动作气压	0.39~0.68MPa(4~7kgf/cm ²)	
容许温度・湿度范围	0~50℃、35~90%(无结露现象)	

任选项

D	电信号模块	3A×10针(焊接端子)
P	正气压用气压端口	M3×2针
V	负气压用气压端口	M3×2针

●可选项安装位置



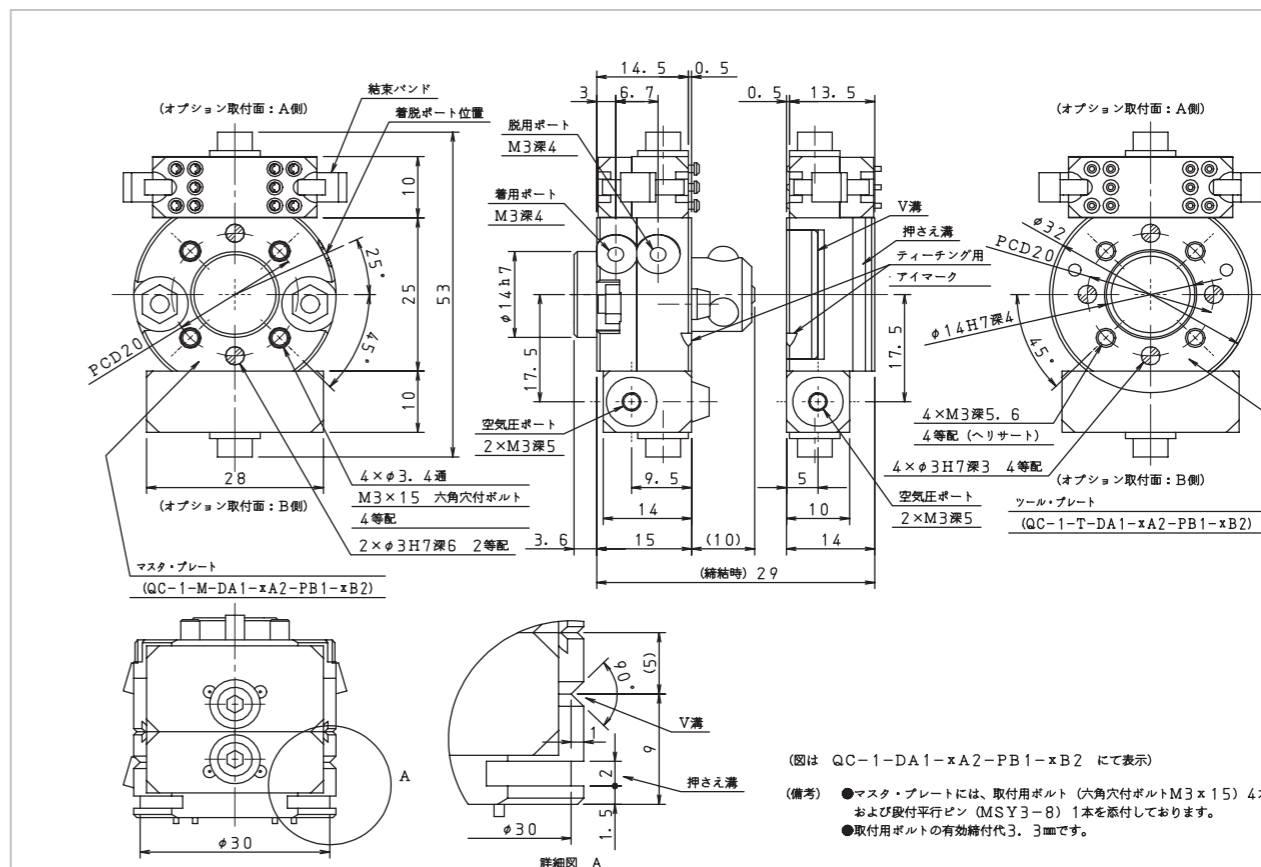
Ordering Information [编号标记方法]

主盘 **QC-1 -M-** 任选项 A1 - A2 - B1 - B2
 工具盘 **QC-1 -T-** 任选项 A1 - A2 - B1 - B2

X	无可选项
D	电信号10针(焊接端子)
P	正压用端口(※2)
V	负压用端口

(注) QC-1最多可以安装4个任选项，但是如果A1, B1的任选项不安装A2, B2的任选项则不能安装。

Main Body Dimensions [本体部外形尺寸图]



(图は 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M3×15)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3.3mmです。

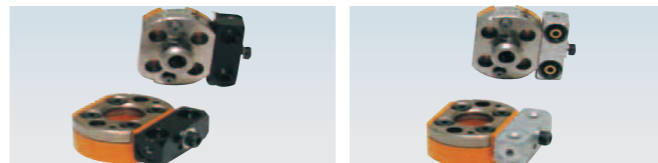
Options [任选项]

■电信号连接模块



D 3A×10针(焊接端子)

■气压端口



P 正压用M3×2针

V 负压用M3×2针

各种任选项的详细规格，请向本公司咨询。

(※1) 锁紧力为用于实现重新定位精度的力，在供给用于实现脱落操作的气体或发生破损前一直保持锁紧。(※2) 安装了正压用孔4个(M3×8个)时，请向本公司询问。

新世代自动工具
交换装置

ZEUS
GIGA

自动工具
交换装置

1kg
5kg
10kg
20kg
40kg
60kg
70kg
100kg
150kg
220kg
300kg

冲压规格
搬运规格

100kg

点焊机
机器人用换

300kg

任选项

总线模块/
连接器

非接触
电气信号
模块

落下防止
电磁阀

任选项
一览

制品相关