

QCP-100A

プレス間ハンドリング・マテハン・パレタイジング・バリ取り等さまざまな用途にご使用いただけます。ツール・プレート用に、ID 確認設定をしやすくし、ブロック自体を保護するカバーを取り付けたコネクタレスの電気信号コンタクトブロックをオプション設定いたしました。

プレス用途を考慮したボディ設計

ツール・プレート側面を両面カットすることで、ツール・プレートの「立て置き」を可能にし、ハンド設置場所の省スペース化を実現。

プレス用途を考慮したユーティリティ

負圧で使用できる空気圧ポート (Rc3/8) を8本標準装備。さらにオプション追加で合計16本まで装備可能。

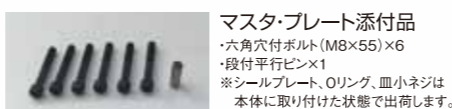
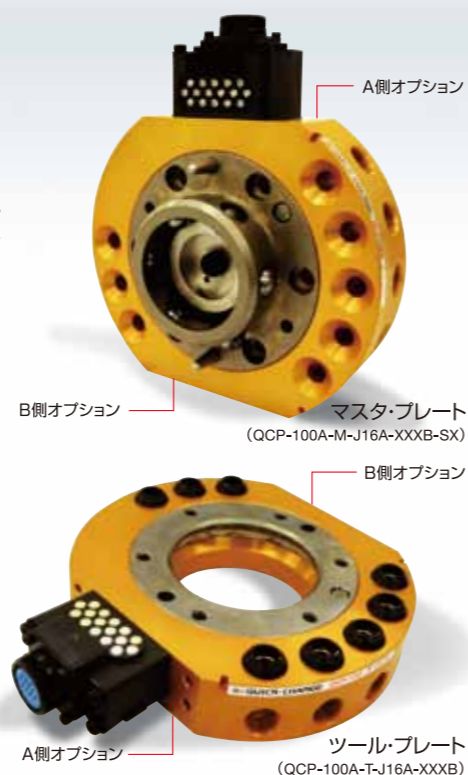
ツール・プレート用のコネクタレス電気信号ブロック (R16A/B) をオプションに設定。直接ハンダ配線することで、コネクタ(プラグ)レスとし、ハンド交換時に配線用プラグの破損を回避可能。ハンダ配線部はID識別割付も容易に可能。ブロック本体を守る金属カバーも装備。

着脱確認センサの出力信号を電気コンタクトブロックに割り付け可能

マスタ・プレートの着脱確認センサ (オプション) の出力信号を、2種類の電気信号コンタクトブロックに割り付け可能。

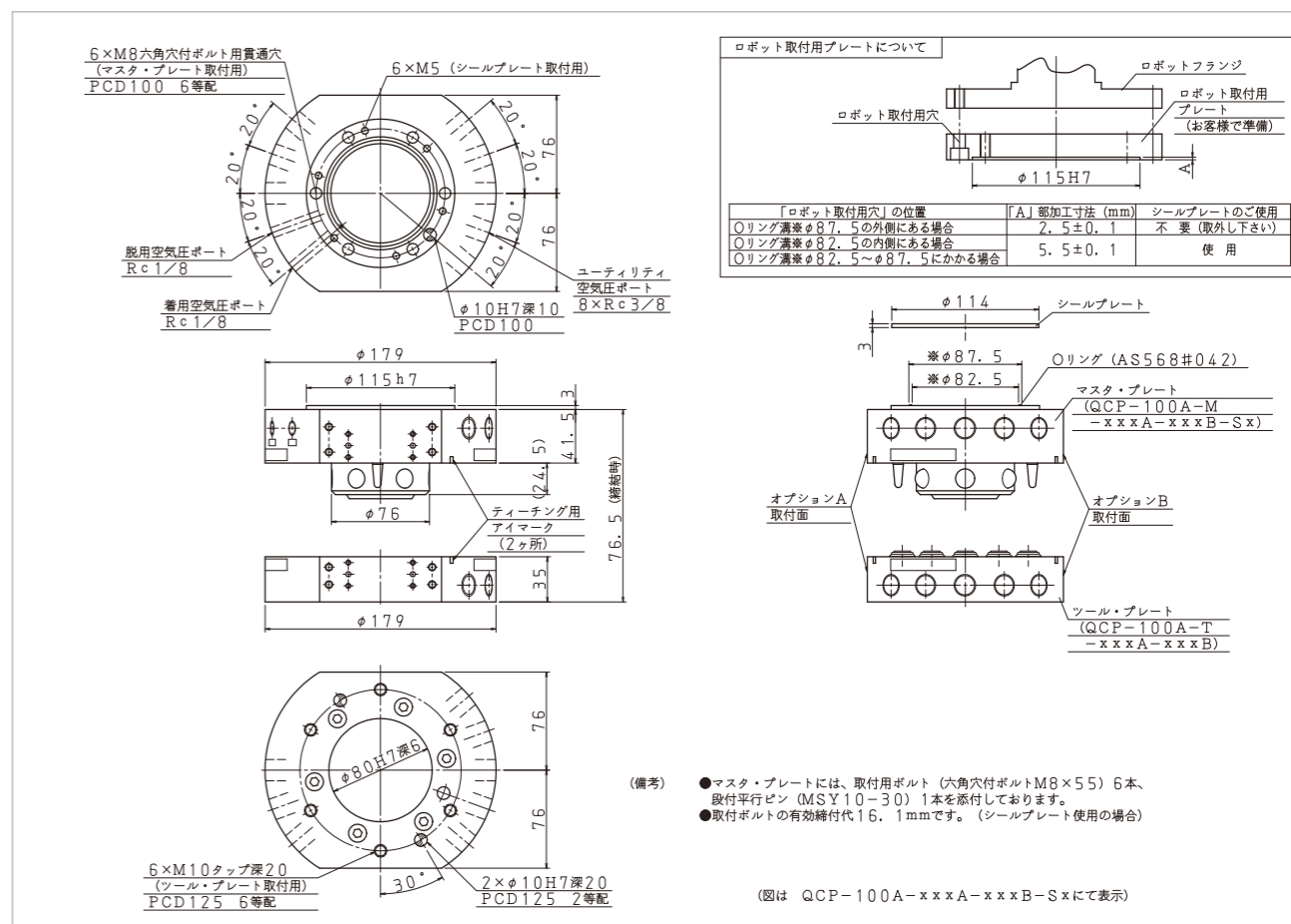
メカニカル・フェールセーフ機構

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 (M8×55) ×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。

Main Body Dimensions [本体部外形寸法図]



(備考) ●マスタ・プレートには、取付用ボルト (六角穴付ボルトM8×55) 6本、取付平行ピン (MSY10-30) 1本を添付しております。
 ●取付ボルトの有効締付代16.1mmです。(シールプレート使用の場合)

(図は QCP-100A-xxxxA-xxxxB-Sxにて表示)

Specifications [主な仕様]

本体		
可搬重量 (定格負荷)	980N (100kg)	
位置再現精度 ※1	±0.015mm	
動的許容モーメント	曲げ方向 (Tx, Ty)	1,372N・m (140kgf・m)
	ねじり方向 (Tz)	1,372N・m (140kgf・m)
締結力 (空気圧 0.49MPa 時) ※2	10,290N (1,050kgf)	
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)	φ179×H76.5mm	
製品重量 (本体部)	マスタ・プレート	約3.7kg
	ツール・プレート	約2.0kg
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 Rc3/8×8本	

オプション				
ユーティリティ	J16A, J16B	電気信号	5A×16本 (JM コネクタ) ※3 ※6	
	M10A, M10B	電気信号	13A×10本 (MS コネクタ) ※3 ※7	
	R16A, R16B	電気信号	5A×16本 (ツール側のみ設定。コネクタレス仕様) ※5 ※6	
	B15NA, B15NB, B15PA, B15PB	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	
	B15DA, B15DB	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	
	P38A, P38B	空気圧ポート	Rc3/8×4本	
	着脱確認センサ		近接スイッチ 2 個内蔵型取付プレート採用	

近接スイッチの信号は、電気信号 (J16, M10) に割り付け可能です。詳細は当社にお問い合わせください。

Ordering Information [型番表示方法]

マスタ・プレート	QCP-100A-M-	A側オプション	B側オプション	着脱確認センサ
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■

ツール・プレート	QCP-100A-T-	A側オプション	B側オプション
■	■	■	■
■	■	■	■
■	■	■	■
■	■	■	■
■	■	■	■
■	■	■	■
■	■	■	■
■	■	■	■
■	■	■	■
■	■	■	■

Options [オプション]

■電気信号コンタクトブロック



J16A, J16B
 5A×16本 (J16A・B) ※3 ※6

J16Aマスタ側は、JMR2116M-Dを使用
 J16Aツール側は、JMR2116F-Dを使用
 J16Bマスタ側は、JMR2116MX-Dを使用
 J16Bツール側は、JMR2116FX-Dを使用



M10A, M10B
 13A×10本 (M10A・B) ※3 ※7
 13A×7本+着脱確認信号 (L07A) ※3 ※4 ※7

M10Aマスタ側は、D/MS3102A18-1Pを使用
 M10Aツール側は、D/MS3102A18-1Sを使用
 M10Bマスタ側は、D/MS3102A18-19Pを使用
 M10Bツール側は、D/MS3102A18-19Sを使用



R16A, R16B (ツールのみ)
 5A×16本 (コネクタレス) ※5 ※6

配線はお客様にてハンダ付けをお願いします。
 (マスタ側はJ16A・J16Bのいずれかをご使用ください。)

■非接触電気信号ブロック



B15NA/B, B15PA/B (マスタのみ)
B15DA/B (ツールのみ)

B15NA/B NPN出力
 B15PA/B PNP出力
 B15NA/B, B15PA/BはWEBR-2119MS-Dを使用
 B15DA/BはWEBR-2116FS-Dを使用

■空気圧ポート



P38A, P38B
 Rc3/8×4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。 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)位置再現精度とは、一つのマスタ・プレートに対してツール・プレート (A) を繰り返し着脱した際の位置再現精度であり、異なるツール・プレート (B) を着脱した際の (A) と (B) との位置再現精度を示すものではありません。(※2)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。(※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P52を参照してください。(※4)ツール側は、13A×10本 (MSコネクタ) をご使用ください。(内3本は使用できません) (※5)マスタ側は、5A×16本 (型番J16A) をご使用ください。(※6)コネクタ単位で最大30.4Aとなります。(※7)コネクタ単位で最大57.2Aとなります。(※8)ツール側はJ16A又はR16Aをご使用ください。

新世代オートツール
 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
 オプション
 300kg
 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
 バルブ
 オプション一覧
 製品について