

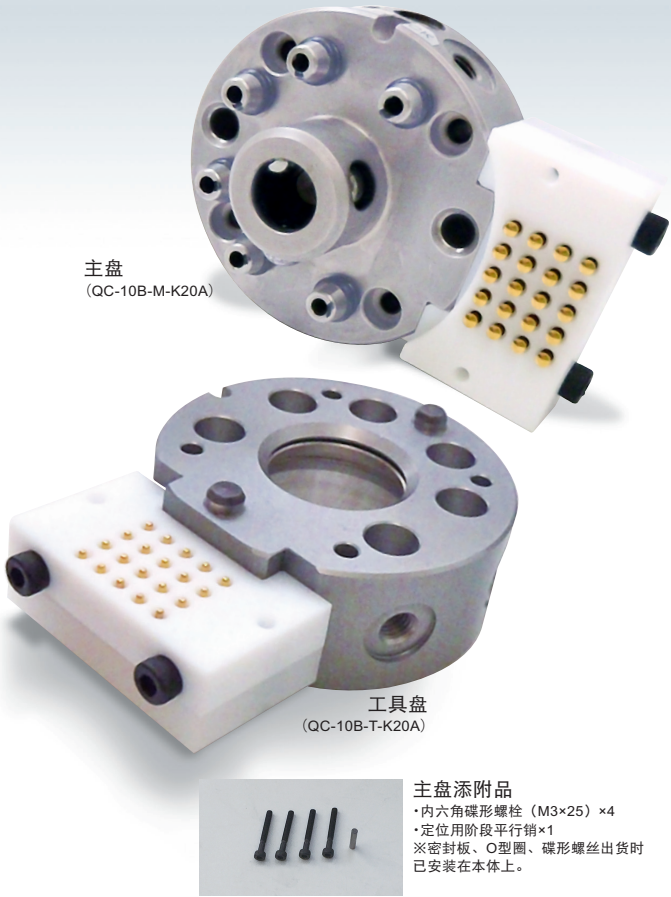
QC-10B

无接触的吸合方式

装配作业时，不会使主盘与工具盘接触，通过这种吸合方式漠视偏心。

机械式故障保险机构

本公司独有的拆装机构中采用了机械式故障保险机构，使装配气压停止供给的情况下，主盘与工具盘页不会分离。



Specifications

[主要规格]

本体		
可搬运重量(额定负荷)		98N(10kg)
位置再现精度		±0.01mm
动态允许 扭矩	弯矩方向(Tx.Ty)	49N・m(500kgf・cm)
	扭转方向(Tz)	68.6N・m(700kgf・cm)
锁紧力(气压 0.49MPa) ※1		970.8N(99kgf)
材质	主盘	不锈钢
	工具盘	铝合金(拆装机构部分为不锈钢)
外形尺寸(锁紧时)		φ50×H38.5mm
产品重量 (本体部)	主盘	245g
	工具盘	85g
分合机构部		钢球定位方式
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%(不结露)
通用	气压孔	M5×6本

任选项

任选项	K10A	电气信号 Max.3A DC50V 触电探头式	3A×10 个(焊锡端子)
	K20A		3A×20 个(焊锡端子)
	K10L		3A×10 个(预留 1m 导线)
	K20L		3A×20 个(预留 1m 导线)

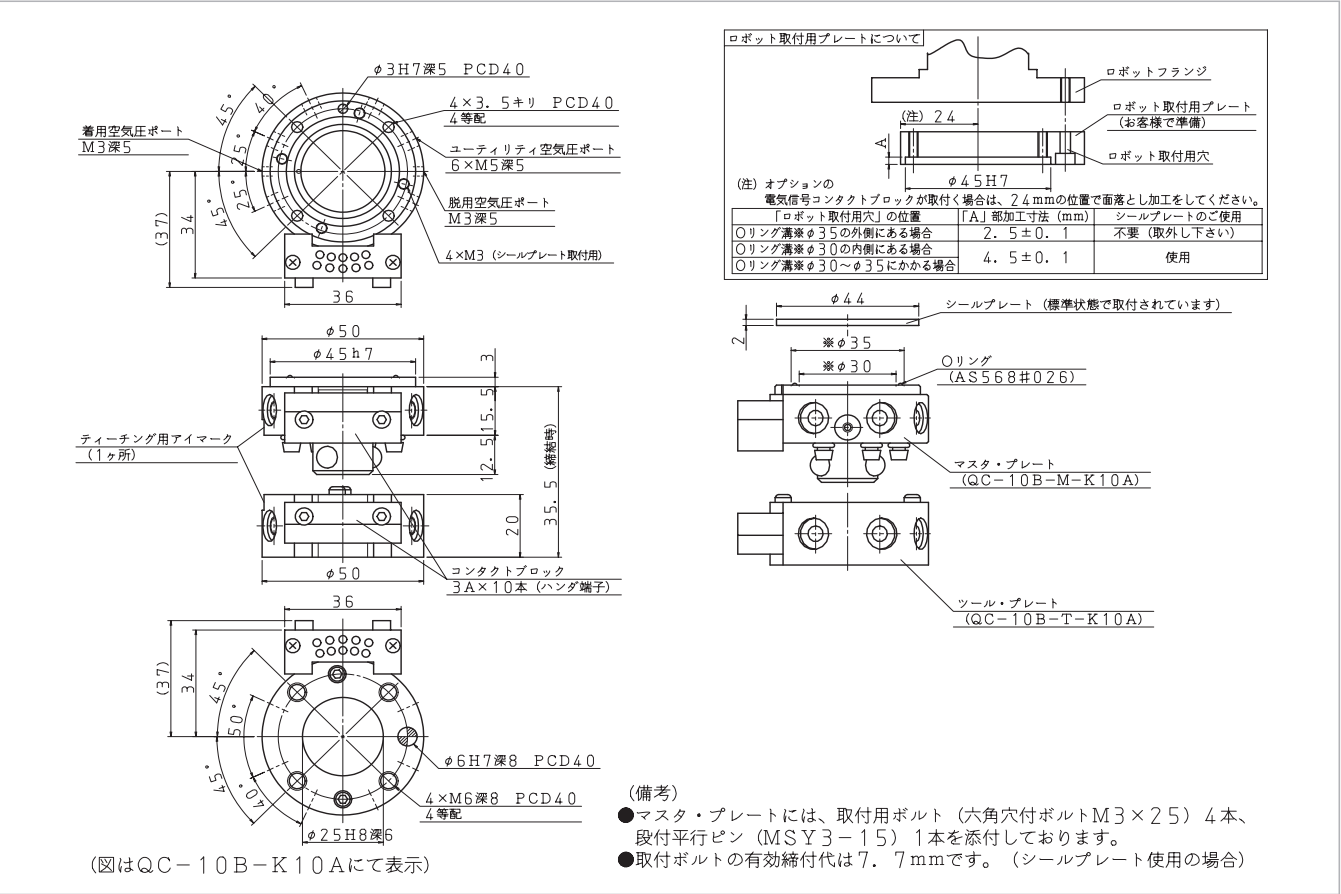
Ordering Information

[型号编号标记方法]

主盘	QC-10B	-M-	任选项			
工具盘	QC-10B	-T-	任选项			
			XXXXA	无电气信号		
			K10A	电气信号10个(焊锡端子)		
			K20A	电气信号20个(焊锡端子)		
			K10L	电气信号10个(预留1m导线)		
			K20L	电气信号20个(预留1m导线)		

Main Body Dimensions

[本体部外形尺寸图]



Options

[任选项]

■电气信号接触块



K10A

3A×10个（焊锡端子）



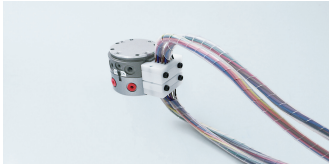
K20A

3A×20个（焊锡端子）



K10L

3A×10个（预留1m导线）



K20L

3A×20个（预留1m导线）

各种任选项的详细规格，请向本公司咨询。

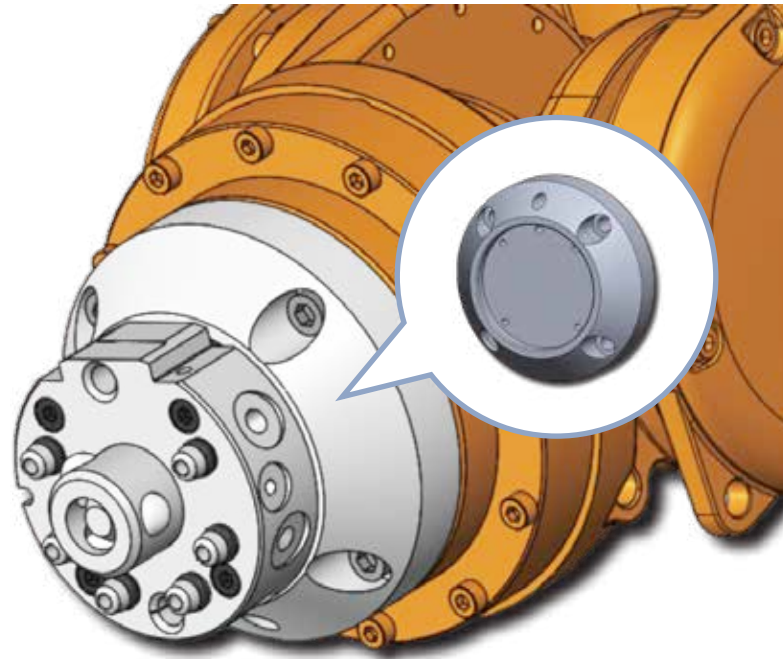
（※1）锁紧力为用于实现重新定位精度的力，在输入用于实现脱离操作的空气或发生破损前一直保持锁紧。

NEW!

Robot Interface Plate for **QC-10B**

Easy to install!

Useful for simple design!



Master plate
(QC-10B-M-K20A)

Tool plate
(QC-10B-T-K20A)

QC-10B Main body Specifications

Load capacity (rated load)	98N (10kg)
Positional repeatability ※1	±0.01mm
Allowable dynamic moment	Bending direction (Tx, Ty) 49N·m (500kgf·cm) Twisting direction (Tz) 68.6N·m (700kgf·cm)
Coupling force (with air pressure of 0.49MPa) ※2	970.8N (99kgf)
Materials	Master plate: Stainless steel Tool plate: Aluminum alloy (The lock/unlock mechanism is stainless steel.)
Overall dimension (when coupled)	φ50×H38.5mm
Weight	Master plate: 245g Tool plate: 85g
Self-separating mechanism	Ball-locking mechanism
Required air pressure	0.39~0.68MPa (4~7kgf/cm ²)
Allowable temperature and humidity ranges	0~50°C, 35~90% (Non-condensing)
Utilities	Pneumatic ports: M5×6

Line up

AP101



AP102



AP103



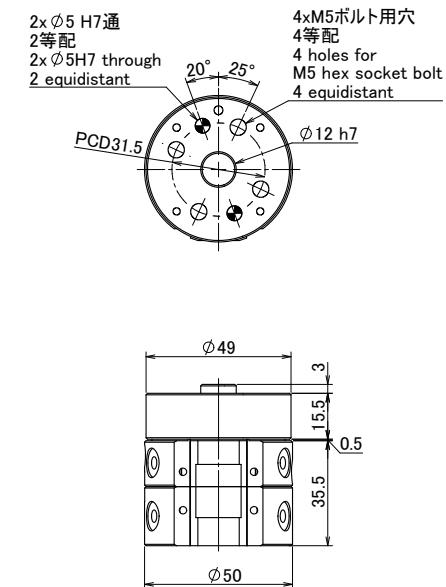
AP104



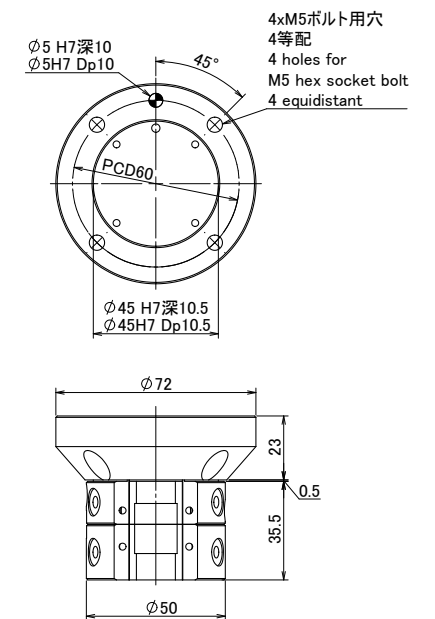
Robot Interface Plate Specifications

Type	AP101	AP102	AP103	AP104
PCD	31.5	60	56	31.5
Bolt size	M5	M5	M4	M5
Hole for locating pin	2×φ5H7	φ5H7	2×φ4H7	φ5H7
Boss size	φ12h7	φ45H7	φ62H7	φ20h7
Boss Height or Depth	Height 3mm	Depth 10.5mm	Depth 8mm	Height 3mm
Accessories (Bolts and pin)	M5×10 (4 pcs) MSY5-15 (1 pc)	M5×15 (4 pcs) MSY5-15 (1 pc)	M5×10 (4 pcs) MSY4-15 (1 pc)	M5×10 (7 pcs) MSY5-15 (1 pc)
Weight (Including bolts and pins)	71g	68g	130g	79g (Bolts 7pcs) 68g (Bolts 7pcs)

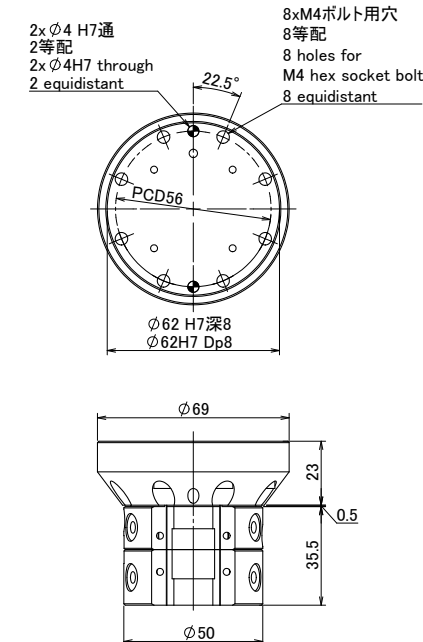
AP101



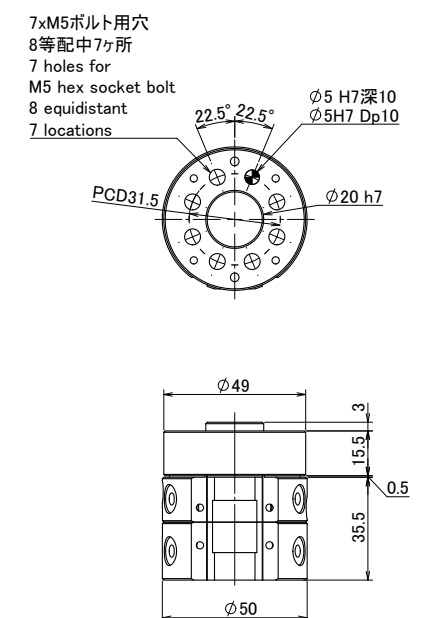
AP102



AP103



AP104



※On installing AP101,102, and 103: on robots and AP104 on master plate,
all 4 plates are invertible by 180°