

QC-1

QC-1은 정밀 전 장치, 정밀 기계의 조립, 의료제품 및 식료품 이송등 다양한 용도의 경하중 로봇(light load robot) 엔드 이펙터(end-effector)의 자동교환장치입니다.

FANUC사의 "겐코츠 로봇(Genkotsu Robot)"에 사용할 수 있는 QC1

FANUC사의 겐코츠 로봇 1M-1iA 인터페이스 플랜지는 PCD20이므로 QC-1를 신규 또는 기존 어플리케이션에 사용할 수 있습니다.

접촉하지 않고 끌어 올리는 방식(Lock without touching)

마스터 플레이트(Master Plate)는 툴 플레이트(Tool Plate)와의 사이에 간격이 있어도 (직접 접촉하지 않아도) 결합이 가능합니다.

탁월한 기계적 결합 안전장치(분리낙하방지)

메커니즘(fail-safe locking mechanism)

BL사의 특별한 착/탈 메커니즘은 에어 압력 공급이 중단되어도 마스터 플레이트와 툴 플레이트가 분리되지 않는 기계식 안전장치(낙하방지기능)을 가지고 있습니다.

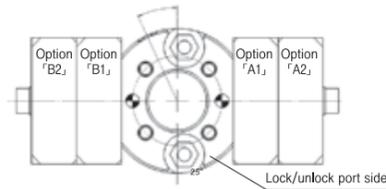


주요사양 (Specifications)

Main Body		
가한중량(정격부하)	9.8N (1kg)	
위치 재현 정도	±0.015mm	
동작허용 모멘트	Bending direction (Tx, Ty)	4N·m (40.8kgf·cm)
	Twisting direction (Tz)	16.6N·m (169.4kgf·cm)
체결력 (공기압 0.49MPa시)	185N	
재질	프레임	알루미늄 합금
	탈착기구부	스테인레스 강
외형사이즈(체결시)	φ32xH29mm	
제품중량(본체부)	Master plate	60g
	Tool plate	30g
탈착 메커니즘	Ball-locking mechanism	
착탈 작동 공기압	0.39~0.68MPa (4~7kgf/cm²)	
허용온도·습도범위	0~50℃, 35~90%(결로없음)	

Options		
D	전기 신호 연결체계	3A x 10핀 (납땜 단자)
P	정압(Positive) 포트	M3x2
V	진공(Negative) 포트	M3x2

• Installation position on options



모델표시 방법 (QC-1 Ordering Information)

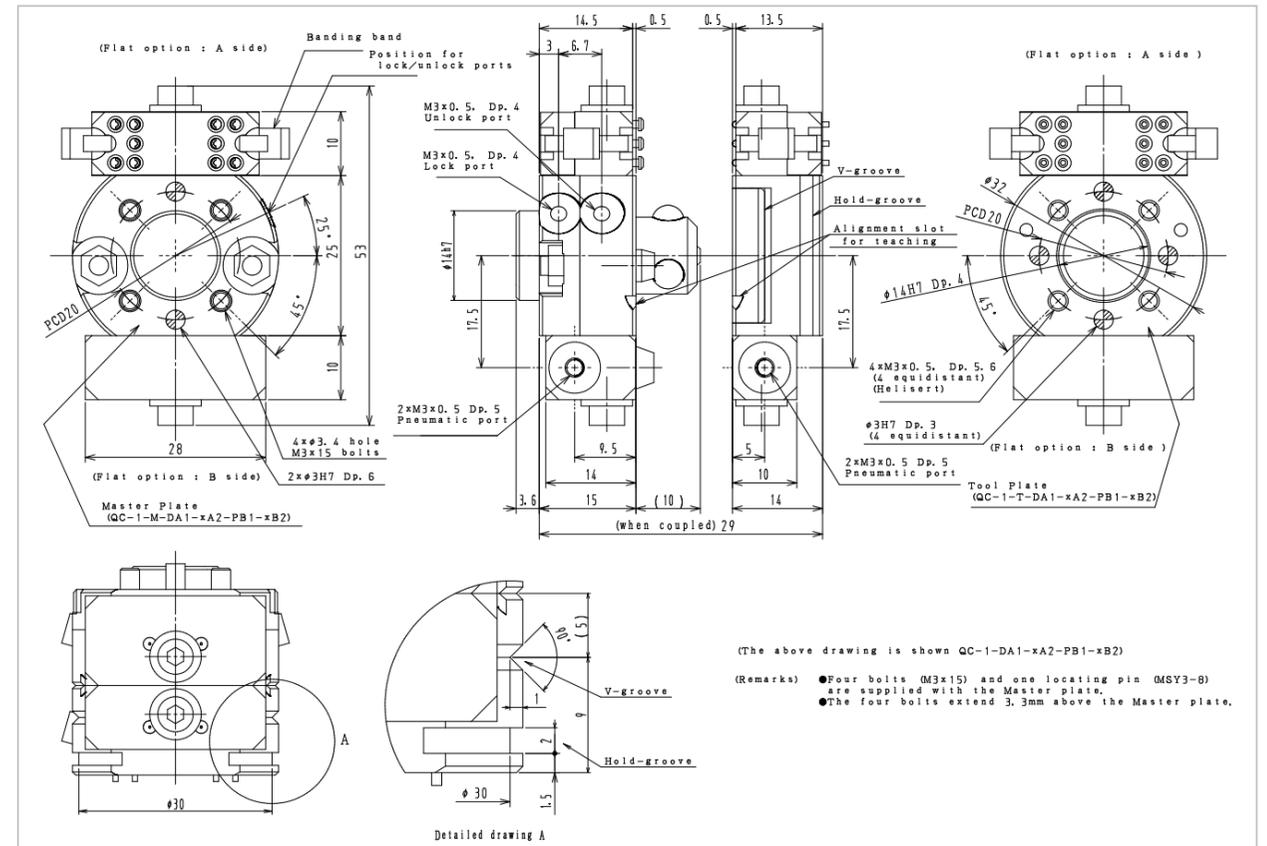
Master plate **QC-1** -M- (Option) A1 - A2 - B1 - B2

Tool plate **QC-1** -T- (Option) A1 - A2 - B1 - B2

X	옵션 없음
D	전기 신호 3A x 10 (납땜 단자)
P	정압(Positive) 포트 #2
V	진공(Negative) 포트

(주) QC-1에 4가지 옵션을 설치할 수 있습니다.(A2와 B2 옵션은 A1과 B1 옵션을 사용하는 경우에만 사용할 수 있습니다.)

외형치수도 (Main Body Dimensions)



옵션 (Options)

■ 전기신호 접점블럭 (Contact block)



D 3Ax10핀 납땜단자(solder terminal)

■ 전기신호 접점블럭 (Contact block)

3Ax10핀 납땜단자(solder terminal)

■ 공기압포트 접점블럭 (Contact block)



P 정압용(positive pressure) M3x2

■ 공기압포트 접점블럭 (Contact block)



정압용(positive pressure) M3x2
진공용(negative pressure) M3x2

V 진공용(Negative pressure) M3x2

상세한 각종 옵션에 대해서는 당사에 문의를 하여 주십시오.

상세한 각종 옵션에 대해서는 당사에 문의를 하여 주십시오.

※1 결합력은 명시된 반복 정밀도를 달성하는 힘입니다. 분리를 하기 위한 작동 에어를 공급하거나 충들로 인하여 기구물이 손상되지 않는 한 Quick Change의 결합이 유지됩니다.
※2 공압 포트 블록 'P' 2개 추가 요청은 BL Autotec사와 상의한후 주문 바랍니다.