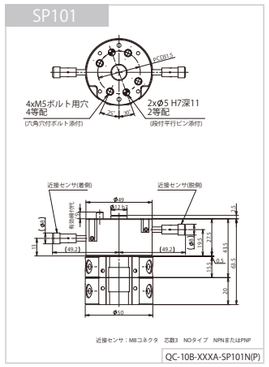
ロボット取付プレート

ロボット取付プレート外形寸法図

New

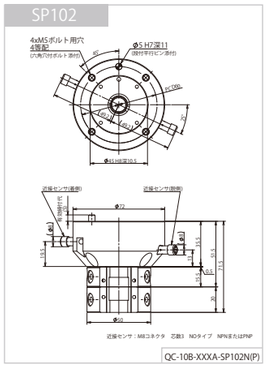
SPシリーズ

SP101



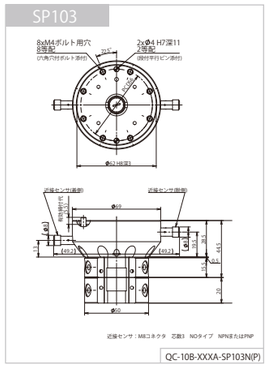
QC-10B-XXXA-SP101N(P)

SP102



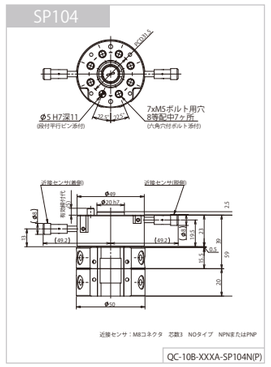
QC-10B-XXXA-SP102N(P)

SP103



QC-10B-XXXA-SP103N(P)

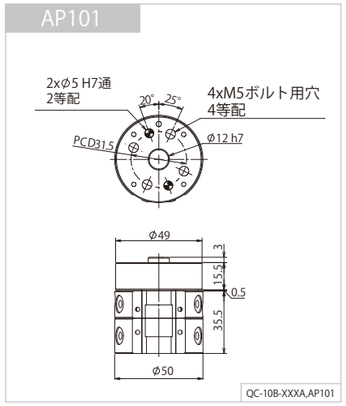
SP104



QC-10B-XXXA-SP104N(P)

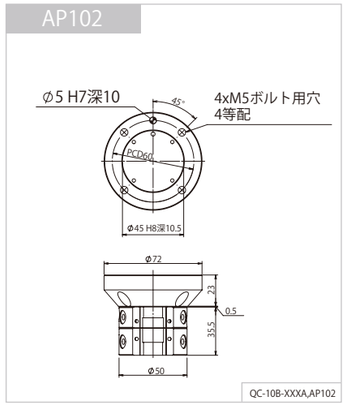
APシリーズ

AP101



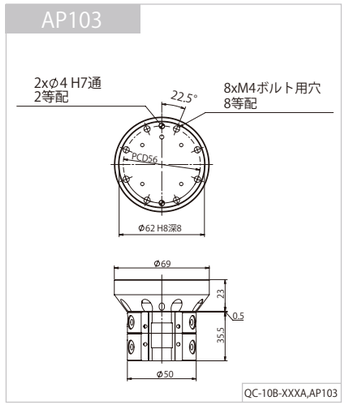
QC-10B-XXXA,AP101

AP102



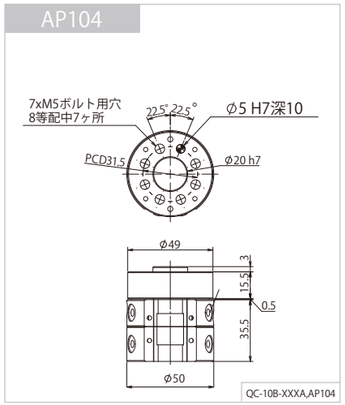
QC-10B-XXXA,AP102

AP103



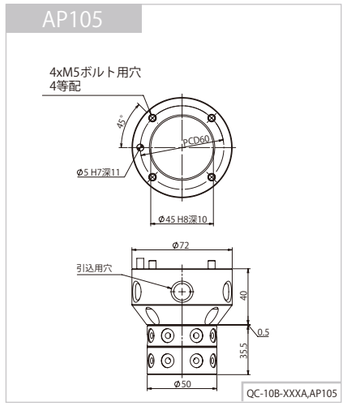
QC-10B-XXXA,AP103

AP104



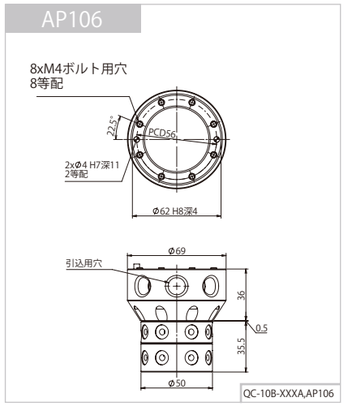
QC-10B-XXXA,AP104

AP105



QC-10B-XXXA,AP105

AP106



QC-10B-XXXA,AP106

※ ロボットへの取付については、各モデルとも取付の位相が 180 度反転できます。
AP101・102・103・105・106 はロボットに取付時、AP104 はマスタ・プレート取付時に 180 度反転できます。
SP101 ～ 103 はロボット取付時、SP104 はマスタプレート取付時 180 度反転できます。
CAD データにつきましては、HP からダウンロードが可能です。是非ご利用ください。

CADデータの
ダウンロードが
可能です。

BL クイックチェンジ®

QC-10C

新製品

10kg可搬オートツールチェンジャ

ロボット取付プレートAPシリーズ
着脱確認センサ付プレートSPシリーズ

BANDO バンドー化学グループ
BL ビー・エル・オートテック株式会社
〒652-0883 神戸市兵庫区明和通3丁目3番17号
（FA営業グループ直通）TEL：078-682-2612
（代表）TEL：078-682-2611　FAX：078-682-2614
東京駐在員事務所 03-3562-3710 名古屋駐在員事務所 052-857-0333
URL : https://www.bl-autotec.co.jp

QC-10C

マスタ・プレート
（QC-10C-M-K20A）

ツール・プレート
（QC-10-T-K20A）

密着させる必要がない引上げ方式

着動作時には、マスタ・プレートとツール・プレートを密着させる
必要がない引上げ方式を採用。

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（M3×25）×4
・段付平行ピン×1
※シールプレート、Oリング、皿小ネジは
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）		98N（10kg）
位置再現精度 ※1		±0.01mm
動的許容モーメント	曲げ方向（Tx.Ty）	49N・m（500kgf・cm）
	ねじり方向（Tz）	68.6N・m（700kgf・cm）
締結力（空気圧 0.49MPa 時）※2		970.8N（99kgf）
材質	マスタ・プレート	ステンレス鋼
	ツール・プレート	アルミニウム合金（着脱機構部はステンレス鋼）
外形寸法（締結時）		φ50×H35.5mm
製品重量（本体部）	マスタ・プレート	約245g
	ツール・プレート	約85g
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/cm²）
許容温度・湿度範囲		0～50℃、35～90%（結露なきこと）
ユーティリティ	空気圧ポート	M5×6本

オプション

ユーティリティ	K10A	電気信号 Max.3A DC50V コンタクトプローブ方式	3A×10 本（ハンダ端子）
	K20A		3A×20 本（ハンダ端子）
	K10L		3A×10 本（リード線 1m 出し）
	K20L		3A×20 本（リード線 1m 出し）

Options [オプション]

■電気信号コンタクトブロック

各種オプションの詳細は、当社にお問い合わせください。

K10A
3A×10本（ハンダ端子）

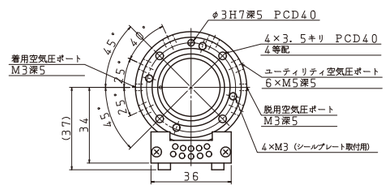
K20A
3A×20本（ハンダ端子）

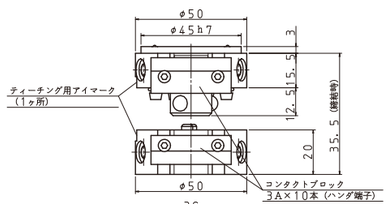
K10L
3A×10本
（リード線1m出し）

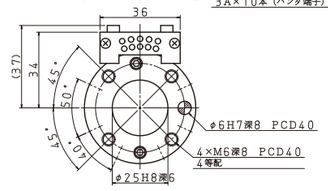
K20L
3A×20本
（リード線1m出し）

（※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ございません。（※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。

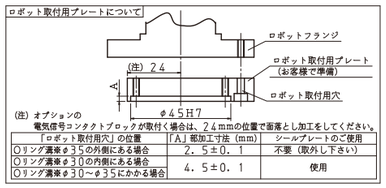
Main Body Dimensions [本体部外形寸法図]

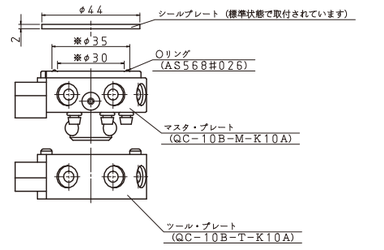






（図はQC－10C －K10Aにて表示）





（備考）
●マスタ・プレートには、取付用ボルト（六角穴付ボルトM3×25）4本、段付平行ピン（MSY3－15）1本を添付しております。
●取付ボルトの有効締付代は7.7mmです。（シールプレート使用の場合）

着脱確認センサ付ロボット取付プレート「SPシリーズ」を新たにラインナップ！

より安全にご使用可能！
購入後すぐ取付可能！
『設計工数削減』に貢献！

クイックチェンジを多関節ロボットに装着する際の、取付プレートの設計、準備が不要!
設計時間の時短、費用軽減に貢献します!
着脱確認センサ付きをご使用頂くことで、より安全にロボットとクイックチェンジをお使い頂けます。

ロボット取付プレートラインナップ

対応ロボットメーカー型式	安川電機 MOTOMAN GP7 / GP8	不二越 MZ07	FANUC M-10iA	川崎重工業 RS007(N)(L) / 三菱電機 RV-7FR / FANUC LR MATE200ic(D) / デンソー VS-068/087	中空ロボット対応 不二越 MZ07	中空ロボット対応 FANUC M-10iA
ロボット取付プレート型式	AP101	AP102	AP103	AP104 ※	AP105	AP106
ロボット取付プレート型式 着脱確認センサ付	SP101	SP102	SP103	SP104 ※	—	—

※川崎重工業株式会社製 双腕スカラロボット duAroにもお使い頂けます。詳しくは当社までお問い合わせください。

ロボット取付プレート仕様

型式	AP101	AP102	AP103	AP104	AP105	AP106	SP101	SP102	SP103	SP104
PCD	31.5	60	56	31.5	60	56	31.5	60	56	31.5
ボルトサイズ	M5	M5	M4	M5	M5	M4	M5	M5	M4	M5
位置決めピン穴	2×φ5H7	φ5H7	2×φ4H7	φ5H7	φ5H7	2×φ4H7	2×φ5H7	φ5H7	2×φ4H7	φ5H7
インロー径	φ12h7	φ45H8	φ62H8	φ20h7	φ45H8	φ62H8	φ12h7	φ45H8	φ62H8	φ20h7
インロー高さ、深さ	高さ 3mm	深さ 10.5mm	深さ 8mm	高さ 3mm	深さ 10mm	深さ 4mm	高さ 2.5mm	深さ 10.5mm	深さ 3mm	高さ 2.5mm
添付部品 六角穴付ボルト 段付平行ピン	M5×10（4本） MSY5-15（1本）	M5×15（4本） MSY5-15（1本）	M4×10（8本） MSY4-15（1本）	M5×10（7本） MSY5-15（1本）	M5×30（4本） MSY5-15（1本）	M4×25(8本) MSY4-15（1本）	M5×22（4本） MSY5-15（1本）	M5×25(4本) MSY5-15（1本）	M4×20（8本） MSY4-15（1本）	M5×18（7本） MSY5-15（1本）
重量（ボルト・ピン含む）	約 71g	約 168g	約 130g	約79g(ボルト7本時) 約68g(ボルト4本時)	約 271g	約 204g	約 136g	約 308g	約 229g	約94g(ボルト7本時) 約83g(ボルト4本時)

Ordering Information [型番表示方法]

マスタ・プレート **QC-10C -M-** □□□□ （オプション） **–** ロボット取付プレート □□□□

ツール・プレート **QC-10C -T-** □□□□ （オプション）

XXXA	電気信号 無し
K10A	電気信号 10本（ハンダ端子）
K20A	電気信号 20本（ハンダ端子）
K10L	電気信号 10本（リード線1m出し）
K20L	電気信号 20本（リード線1m出し）

AP101	PCD31.5 インロー径φ12h7
AP102	PCD60 インロー径φ45H8
AP103	PCD56 インロー径φ62H8
AP104	PCD31.5 インロー径φ20h7
AP105	PCD60 インロー径φ45H8
AP106	PCD56 インロー径φ62H8
SP101N(P)	PCD31.5 インロー径φ12h7
SP102N(P)	PCD31.5 インロー径φ45H8
SP103N(P)	PCD31.5 インロー径φ62H8
SP104N(P)	PCD31.5 インロー径φ20h7

※SPシリーズは本体とセット販売のみとなります。単品での販売はございません
※SPシリーズをご選択の場合、センサ出力をNまたはPからお選びください
（N＝センサ出力 NPN
P＝センサ出力 PNP）