

サーボモータ駆動によるスイング旋回ユニット。

特長

■旋回時間0.6秒。

高速旋回時に発生する衝撃・振動をサーボモータで制御。サイクルタイムの大幅短縮を実現いたします。

■シャフトワーク対応。

2個のハンドで長尺ワークを安定してクランプ。120度スイング式のため、省スペースなローディング・アンローディングが可能。

■スキマ調整機構付。

回転軸のガタ調整が可能で高耐久性。メンテナンスが簡単に行えます。

■ハンド・モータ変更可。

特殊対応でハンド(HJ-63AS)・サーボモータ(三菱製HC-SFS-102B)を変更いたします。お問い合わせください。

※サーボアンプはお客様手配になります。次の型式からお選びください。(サーボアンプ型式 三菱製MR-J2S-100Aまたは100Bまたは100CP)



EXJ-63A

型式表示方法

標準 ----- EXJ-63A

オプション ----- EXJ - 63 A S - ET3S2 - Z

大きさ	
記号	名称
63	

ハンド	
記号	名称
A	HJ

旋回センサ	
記号	名称
S	近接センサ

センサ・個数			
記号	名称	記号	名称
ET3	無接点3芯	ER2	無接点2芯
ET3L	無接点3芯	ER2L	無接点2芯
ER3	無接点3芯	S1	センサ1個
ER3L	無接点3芯	S2	センサ2個
ET2	無接点2芯	∫	∫
ET2L	無接点2芯	S8	センサ8個

センサの仕様の詳細は ▶364P

仕様

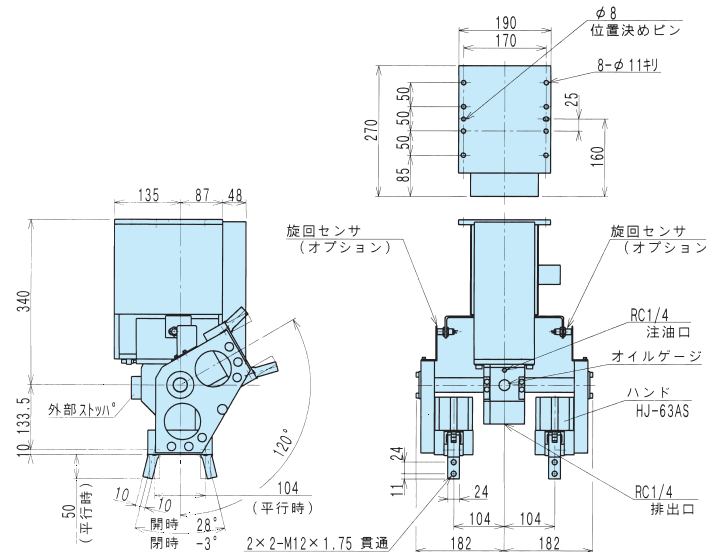
型 式		EXJ-63A
駆動源	旋回	AC100V(サーボモータ)
	ハンド	エア-0.3~0.7MPa
潤滑	旋回	極圧添加剤入り潤滑油(ISOVG150)
	ハンド	無給油又はタービン油1種(ISOVG32)
EXJ	周囲温度 (°C)	5~60
	旋回時間	0.6sec以上/120°
	対象ワーク質量 (kg)	20
	対象ハンド型式	HJ-63AS×4台
	開き角度	-3°~28°
	把持力 (P=0.5Mpa)	8000N
	本体質量 (kg)	45

※対象ワーク質量は爪の長さにより変わります。対象ハンド型式の把持力からご検討ください。

外形図

■EXJ-63A (最適把持力 1000N~9000N)

EXJ-63A 標準



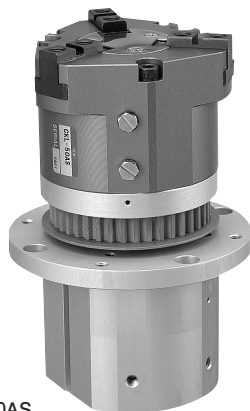
ロボット周辺機器
RJA-G
RJH
RJK
RJC
RJCC
RJF
RJFS
RJE
RJX
KHC
KHA
KHAC
KHB
KHE
KHF
QRA-C
QRE
QRD
QRB
TNB
ZRT
ZRA
ZRB
技術資料
ZC-ZA
ZD-ZB
EXL
EXA
EXS
EXM
EXJ
CKR
CKRK
BHS
コンベア

ロボット周辺機器
RJA-G
RJH
RJK
RJC
RJCC
RJF
RJFS
RJE
RJX
KHC
KHA
KHAC
KHB
KHE
KHF
QRA-C
QRE
QRD
QRB
TNB
ZRT
ZRA
ZRB
技術資料
ZC-ZA
ZD-ZB
EXL
EXA
EXS
EXM
EXJ
CKR
CKRK
BHS
コンベア

回転機能を持ったパワフルチャック。

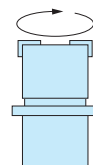
特長

- パワフルチャックに回転機能をコンパクトに一体設計。
- 動きに影響されない固定式の配管、配線。
- 位置決めに適したタイミングプリー付き。

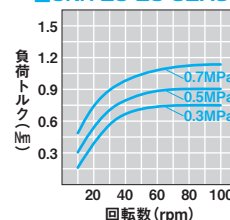


CKR-50AS

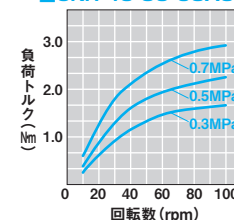
■負荷トルク目安表



■CKR-20・25・32AS



■CKR-40・50・63AS



型式表示方法

標準 ----- **CKR-20AS**

オプション ----- **CKR - 20AS - ET3S2 - Z**

大きさ		センサ・個数			
記号	記号	名称	記号	名称	名称
20AS	40AS	ET3	無接点3芯	ER2L	無接点2芯
25AS	50AS	ET3L	無接点3芯	E24	有接点2芯
32AS	63AS	ER3	無接点3芯	E24L	有接点2芯
		ER3L	無接点3芯	E25	有接点2芯
		ET2	無接点2芯	E25L	有接点2芯
		ET2L	無接点2芯	S1	センサ1個
		ER2	無接点2芯	S2	センサ2個

センサの仕様の詳細は ▶364P

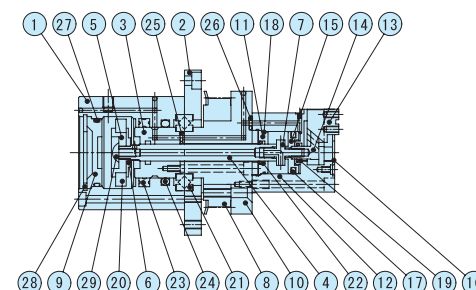
仕様

型式	CKR-20AS	CKR-25AS	CKR-32AS	CKR-40AS	CKR-50AS	CKR-63AS
駆動源	エアー 0.3~0.7MPa					
潤滑	無給油またはタービン油1種 (ISOVG32)					
周囲温度 (°C)	5~60					
許容回転数 (rpm)	max.100					
回転角度	エンドレス					
動作ストローク (mm)	5	6	8	10	12	16
シリンダ径 (mm)	φ20	φ25	φ32	φ40	φ50	φ63
ロッド径 (mm)	φ6	φ8	φ10	φ12	φ14	φ16
内部容積 [往復] (cm ³ /回)	1.8	3.3	7.7	15.6	28.3	60.3
繰り返し精度 (mm)	±0.01					
本体質量 (kg)	0.75	0.82	0.87	1.47	1.65	2.08

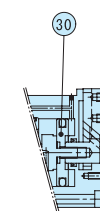
注意事項
 ・加工用としては使用しないでください。
 ・タイミングベルトの張力は40.51N~54.15を推奨しております。

内部構造図、パーツ・パッキンリスト

CKR-20・25AS



CKR-32~63AS



■パーツリスト

No.	名称	材質	No.	名称	材質	No.	名称	材質
1	固定ベース	アルミ	11	チャックシリンダカバー	アルミ	21	クロスローラベアリング	
2	固定フランジ	アルミ	12	ボディ	アルミ	22	ロッドシール	
3	回転ベース A	アルミ	13	マスタージョウ	炭素鋼	23	Xリング	
4	ピストンプッシャ	アルミ	14	ピストンA	※	24	Oリング	
5	磁石固定版 A	アルミ	15	ピストンC	アルミ	25	Oリング	
6	磁石固定版 B	アルミ	16	センターカバー	ステンレス	26	Oリング	
7	ピストンジョイント	ステンレス	17	ピストンシール		27	Oリング	
8	プリー	炭素鋼	18	シリンダシール		28	C形止め輪	ステンレス
9	シリンダカバー	樹脂	19	ロッドシール		29	トラス小ネジ	ステンレス
10	チャック取付板	アルミ	20	磁石		30	ピストンC	アルミ

※20AS~32ASはステンレス 40AS~63ASは炭素鋼

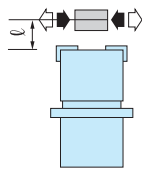
■パッキンリスト

No.	CKR-20AS	CKR-25AS	CKR-32AS	CKR-40AS	CKR-50AS	CKR-63AS
17	PSD-20	PSD-25	PSD-32	PSD-40	PSD-50	PSD-63
18	φ18×φ1	φ22.33×φ1.02	S-29	S-36	S-48	S-60
19	MYA-6	MYA-8	MYA-10	MYA-12	MYA-14	MYA-16
22	MYA-8	MYA-8	MYA-8	MYA-10	MYA-10	MYA-10
23	KX-24	KX-24	KX-24	KX-32	KX-32	KX-32
24	P-24	P-24	P-24	P-32	P-32	P-32
25	S-3	S-3	S-3	S-3	S-3	S-3
26	P-3	P-3	P-3	P-3	P-3	P-3
27	S-29	S-29	S-29	S-36	S-36	S-36

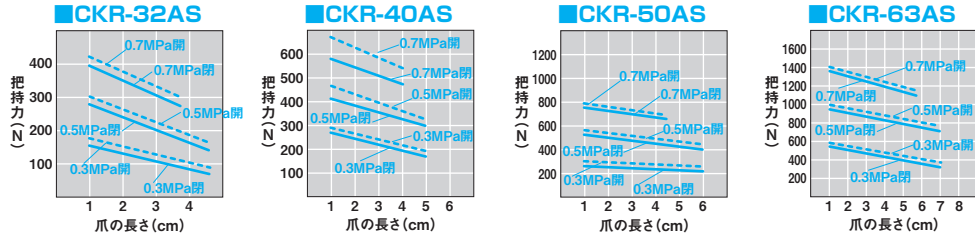
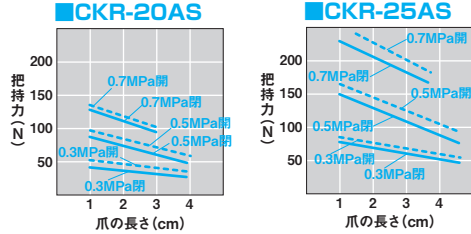
性能データ

■把持力

供給圧力別 (MPa) 時においてチャックの爪の長さ l における開方向、閉方向に作用する把持力を表します。



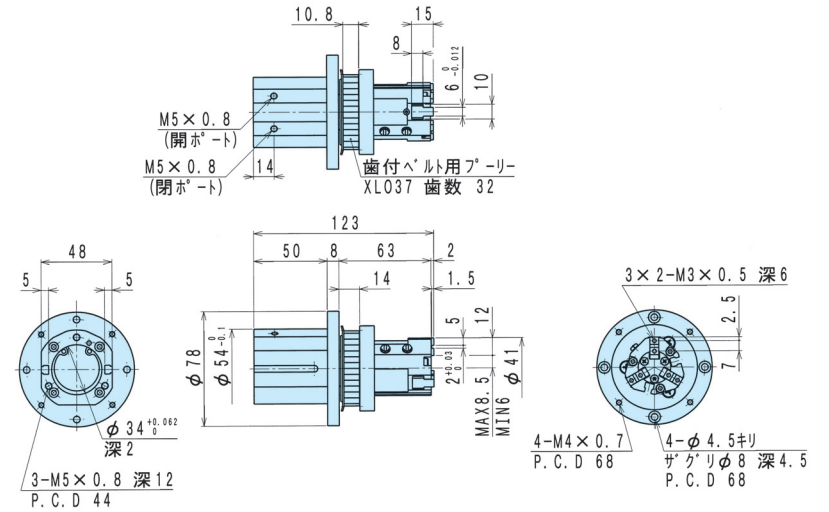
開方向(←) -----
閉方向(→) _____



外形図

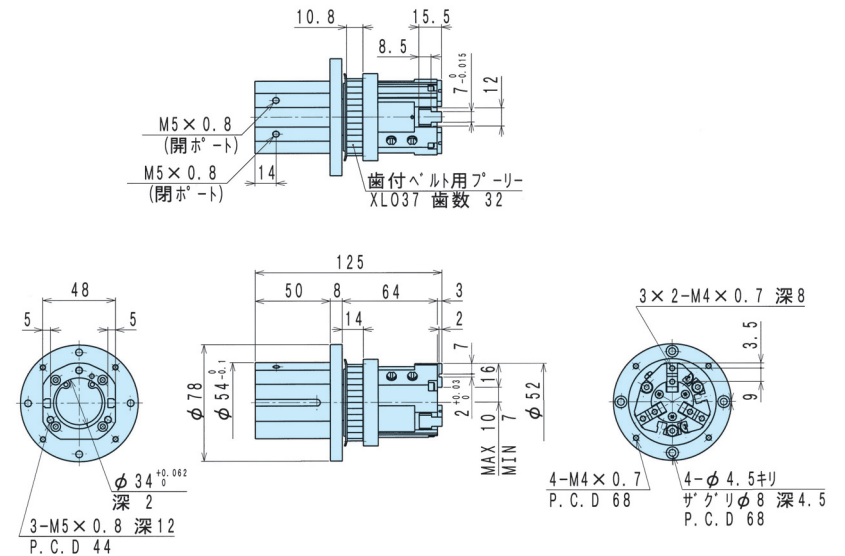
■CKR-20AS (最適把持力 60N~100N)

CKR-20AS 標準



■CKR-25AS (最適把持力 80N~180N)

CKR-25AS 標準

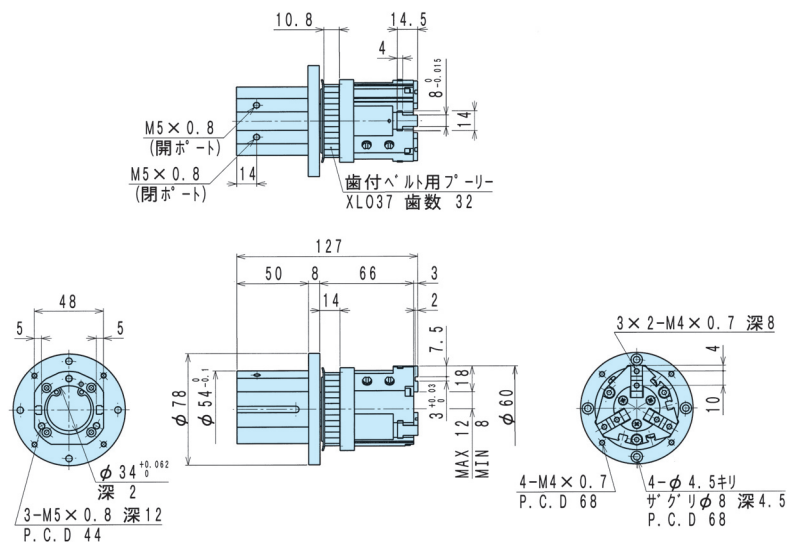


ロボット周辺機器
RJA-G
RJH
RJK
RJC
RJCC
RJF
RJFS
RJE
RJX
KHC
KHA
KHAC
KHB
KHE
KHF
QRA-C
QRE
QRD
QRB
TNB
ZRT
ZRA
ZRB
技術資料
ZC-ZA
ZD-ZB
EXL
EXA
EXS
EXM
EXJ
CKR
CKRK
BHS
コンペア

外形図

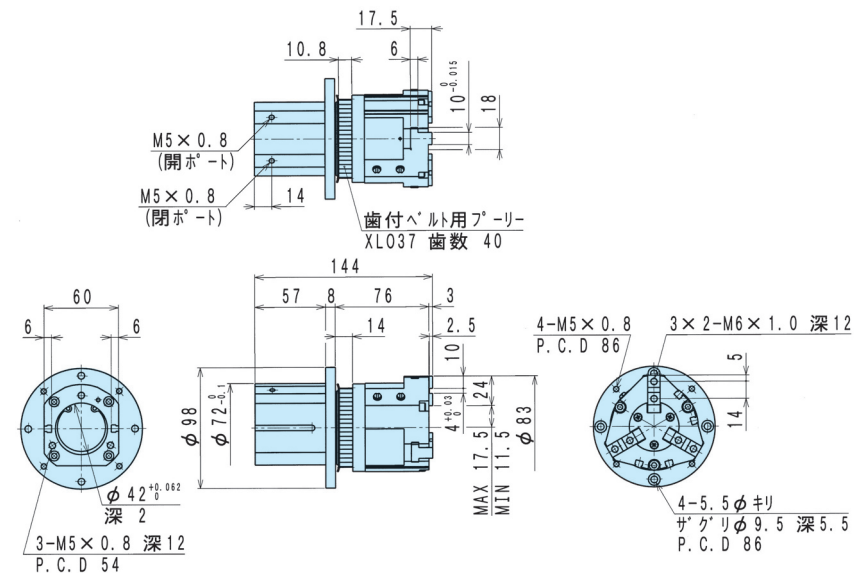
■CKR-32AS (最適把持力 150N~300N)

CKR-32AS 標準



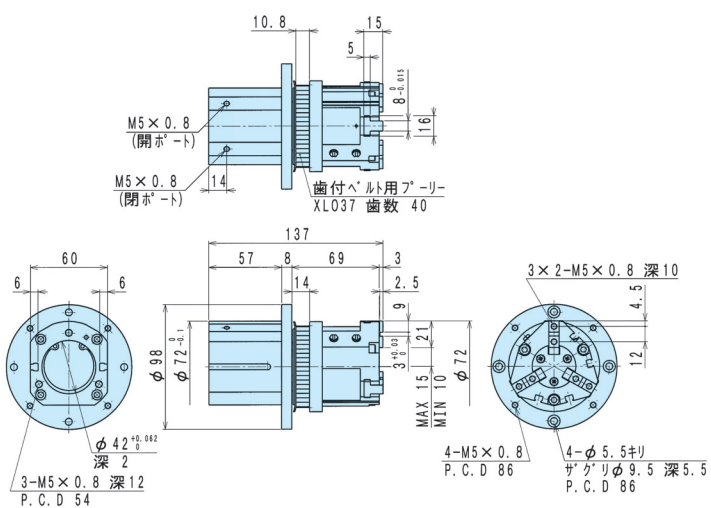
■CKR-50AS (最適把持力 450N~650N)

CKR-50AS 標準



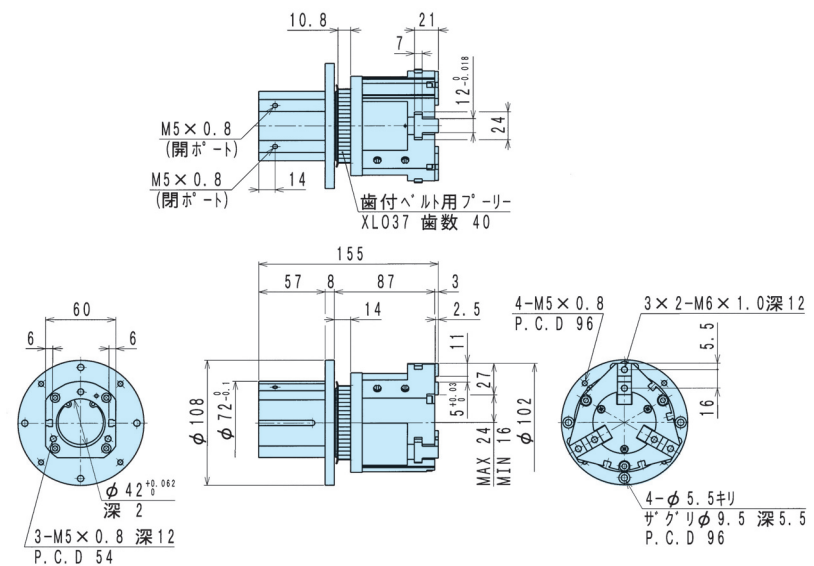
■CKR-40AS (最適把持力 200N~450N)

CKR-40AS 標準



■CKR-63AS (最適把持力 600N~1000N)

CKR-63AS 標準



- ロボット周辺機器
- RJA-G
- RJH RJK
- RJC RJCC
- RJF RJFS
- RJE RJX
- KHC
- KHA KHAC
- KHB
- KHE KHf
- QRA-C QRE
- QRD
- QRB
- TNB
- ZRT
- ZRA
- ZRB
- 技術資料
- ZC-ZA
- ZD-ZB
- EXL EXA
- EXS EXM
- EXJ
- CKR CKRK
- BHS
- コンペア

- ロボット周辺機器
- RJA-G
- RJH RJK
- RJC RJCC
- RJF RJFS
- RJE RJX
- KHC
- KHA KHAC
- KHB
- KHE KHf
- QRA-C QRE
- QRD
- QRB
- TNB
- ZRT
- ZRA
- ZRB
- 技術資料
- ZC-ZA
- ZD-ZB
- EXL EXA
- EXS EXM
- EXJ
- CKR CKRK
- BHS
- コンペア

回転精度±0.05mmを実現。

特長

- 2個のベアリングが高精度にガイド。
- 剛性の高いクロスローラーベアリングを採用。
- 本体の固定フランジにノックピン穴を追加。
- 動きに影響されない固定式の配管、配線。
- 位置決めに最適なタイミングプリー付き。
- 従来品 (CKR) と取付寸法が同じです。



CKRK-20AS

型式表示方法

標準 ----- CKRK-20AS

オプション ----- CKRK - **20AS** - **ET3S2** - **Z**

大きさ		センサ・個数		特殊仕様
記号	名称	記号	名称	
20AS	ET3 無接点3芯	ER2L 無接点2芯		
25AS	ET3L 無接点3芯	E24 有接点2芯		
32AS	ER3 無接点3芯	E24L 有接点2芯		
40AS	ER3L 無接点3芯	E25 有接点2芯		
50AS	ET2 無接点2芯	E25L 有接点2芯		
63AS	ET2L 無接点2芯	S1 センサ1個		
	ER2 無接点2芯	S2 センサ2個		

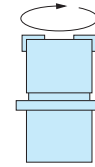
センサの仕様の詳細は **▶364p**

仕様

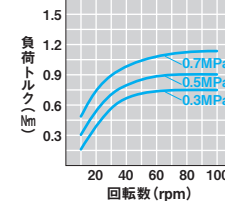
型式	CKRK-20AS	CKRK-25AS	CKRK-32AS	CKRK-40AS	CKRK-50AS	CKRK-63AS
駆動源	エア 0.3~0.7MPa					
潤滑	無給油またはタービン油1種 (ISOVG32)					
周囲温度 (°C)	5~60					
許容回転数 (rpm)	max.100					
回転角度	エンドレス					
動作ストローク (mm)	5	6	8	10	12	16
シリンダ径 (mm)	φ20	φ25	φ32	φ40	φ50	φ63
ロッド径 (mm)	φ6	φ8	φ10	φ12	φ14	φ16
内部容積 [往復] (cm³/回)	1.8	3.3	7.7	15.6	28.3	60.3
繰り返し精度 (mm)	±0.01					
回転精度 (mm)	±0.05					
本体質量 (kg)	0.9	0.97	1.04	1.9	2.1	2.69

- 注意事項
- ・弊社独自の測定方法による回転精度です。
 - ・チャック部のボルトを緩めたり、外的負荷を与えないでください。精度が悪くなる場合があります。
 - ・加工用として使用しないでください。
 - ・タイミングベルトの張力は40.5N~54Nを推奨しております。

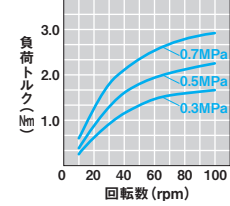
■負荷トルク目安表



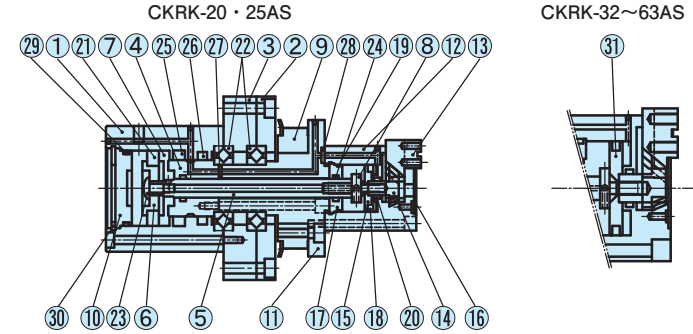
■CKRK-20-25-32AS



■CKRK-40-50-63AS



内部構造図、パーツ・パッキンリスト



■パーツリスト

No.	名称	材質	No.	名称	材質	No.	名称	材質
1	固定ベース	アルミ	12	ボディ	アルミ	23	トラス小ネジ	ステンレス
2	固定フランジ1	アルミ	13	マスタージョウ	炭素鋼	24	ロッドシール	
3	固定フランジ2	アルミ	14	ピストンA	※	25	Xリング	
4	回転ベース A	アルミ	15	ピストンB	アルミ	26	Oリング	
5	ピストンプッシュャ	アルミ	16	センターカバー	ステンレス	27	Oリング	
6	磁石固定版 A	アルミ	17	チャックシリンダカバー	アルミ	28	Oリング	
7	磁石固定版 B	アルミ	18	ピストンシール		29	Oリング	
8	ピストンジョイント	ステンレス	19	シリンダシール		30	C形止め輪	ステンレス
9	プリー	炭素鋼	20	ロッドシール		31	ピストンC	アルミ
10	シリンダカバー	樹脂	21	磁石				
11	チャック取付板	アルミ	22	クロスローラーベアリング				

※20AS~32ASはステンレス 40AS~63ASは炭素鋼

■パッキンリスト

No.	CKRK-20AS	CKRK-25AS	CKRK-32AS	CKRK-40AS	CKRK-50AS	CKRK-63AS
18	PSD-20	PSD-25	PSD-32	PSD-40	PSD-50	PSD-63
19	φ18×φ1	φ22.33×φ1.02	S-29	S-36	S-48	S-60
20	MYA-6	MYA-8	MYA-10	MYA-12	MYA-14	MYA-16
24	MYA-8	MYA-8	MYA-8	MYA-10	MYA-10	MYA-10
25	KX-24	KX-24	KX-24	KX-32	KX-32	KX-32
26	P-24	P-24	P-24	P-32	P-32	P-32
27	S-3	S-3	S-3	S-3	S-3	S-3
28	P-3	P-3	P-3	P-3	P-3	P-3
29	S-29	S-29	S-29	S-36	S-36	S-36

ロボット
周辺機器

RJA-G

RJH

RJK

RJC

RJCC

RJF

RJFS

RJE

RJX

KHC

KHA

KHAC

KHB

KHE

KHF

QRA-C

QRE

QRD

QRB

TNB

ZRT

ZRA

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

ZRB

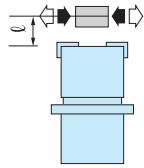
ZRB

ZRB

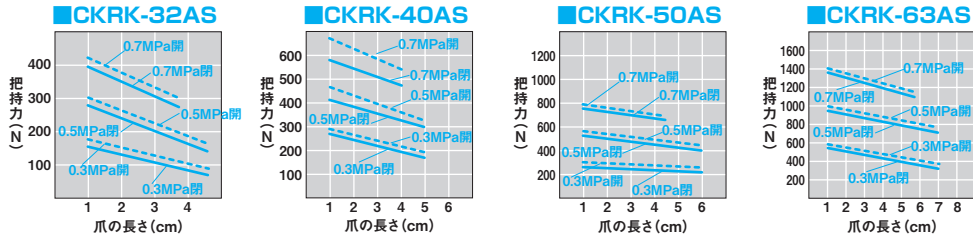
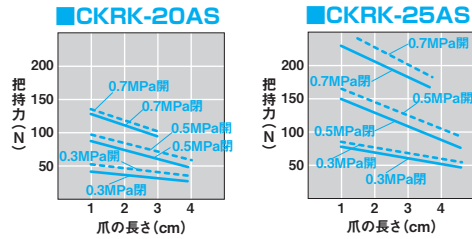
性能データ

■把持力

供給圧力別 (MPa) 時においてチャックの爪の長さ l における開方向、閉方向に作用する把持力を表します。

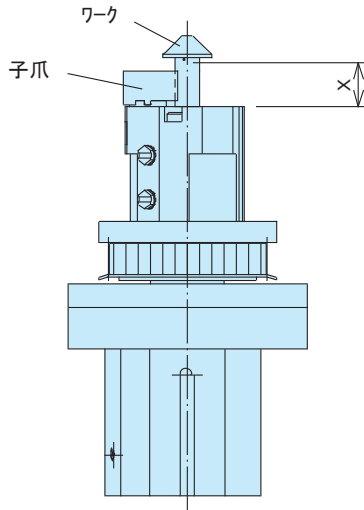


開方向(←) ---
閉方向(→) ———



■精度測定位置

ボディ端面からXmm位置までの回転精度とする。

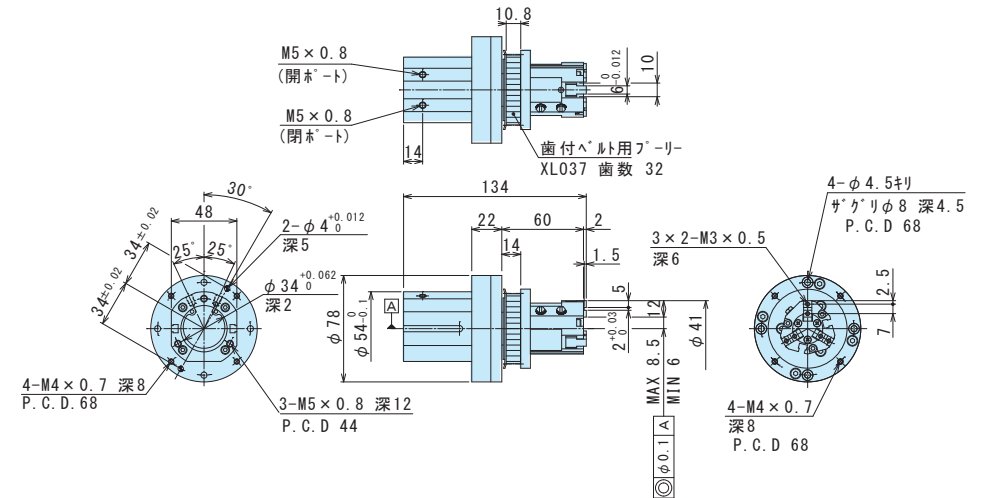


型式	CKRK-20AS	CKRK-25AS	CKRK-32AS	CKRK-40AS	CKRK-50AS	CKRK-63AS
X [mm]		15			20	

外形図

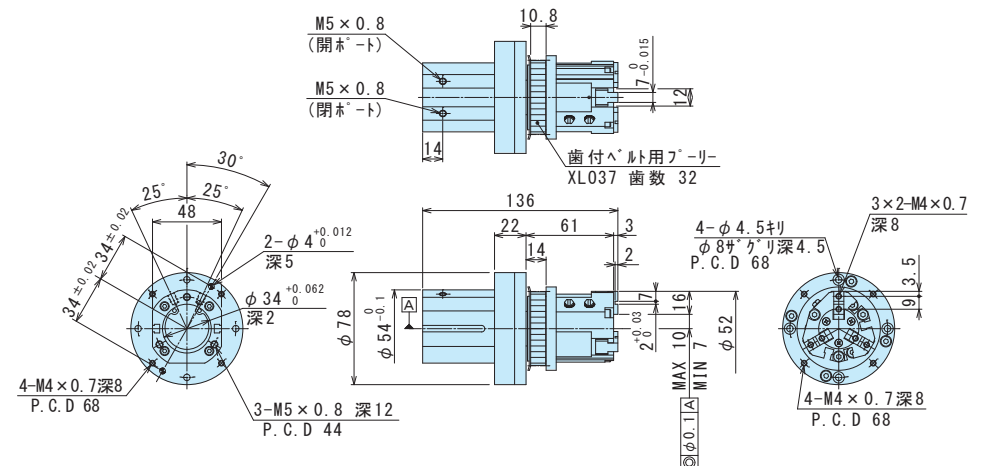
■CKRK-20AS (最適把持力 60N~100N)

CKRK-20AS 標準



■CKRK-25AS (最適把持力 80N~180N)

CKRK-25AS 標準



ロボット
周辺機器

RJA-G

RJH

RJK

RJC

RJCC

RJF

RJFS

RJE

RJX

KHC

KHA

KHAC

KHB

KHE

KHF

QRA-C

QRE

QRD

QRB

TNB

ZRT

ZRA

ZRB

技術資料

ZC-ZA

ZD-ZB

EXL

EXA

EXS

EXM

EXJ

CKR

CKRK

BHS

コンベア

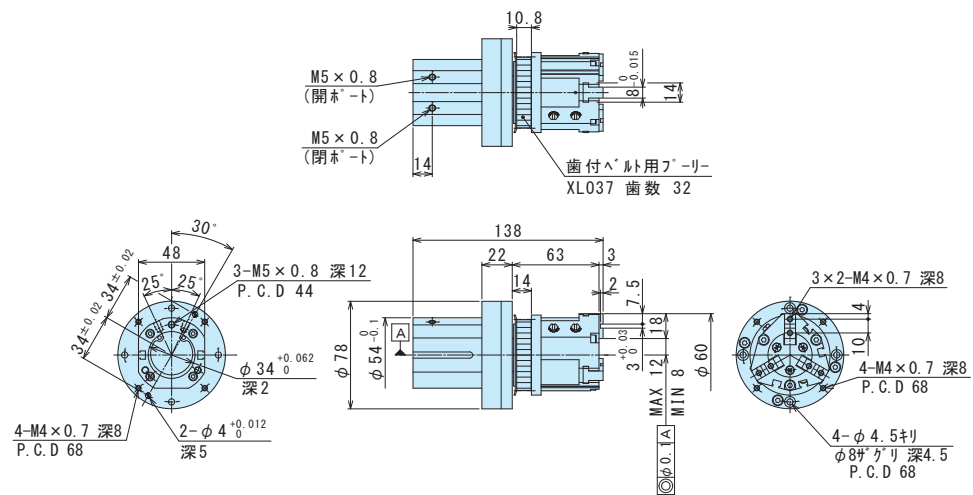
625

626

外形図

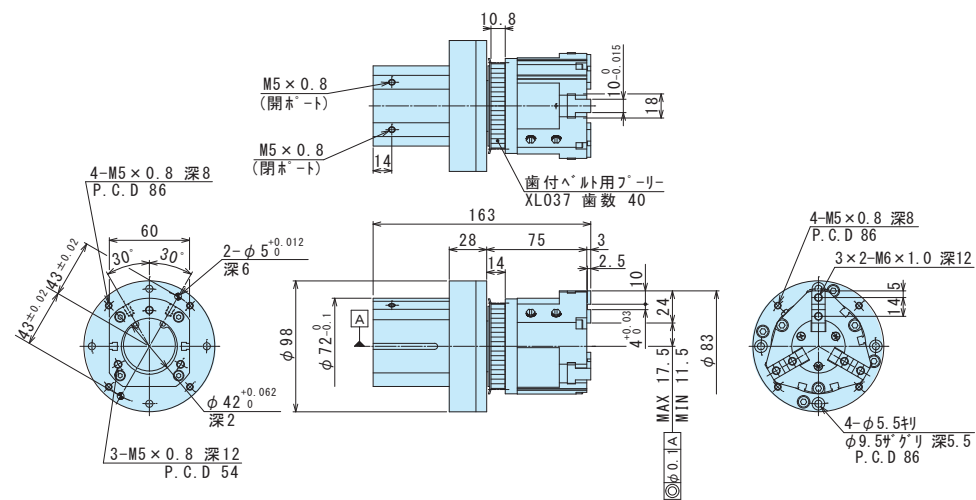
■CKRK-32AS (最適把持力 150N~300N)

CKRK-32AS 標準



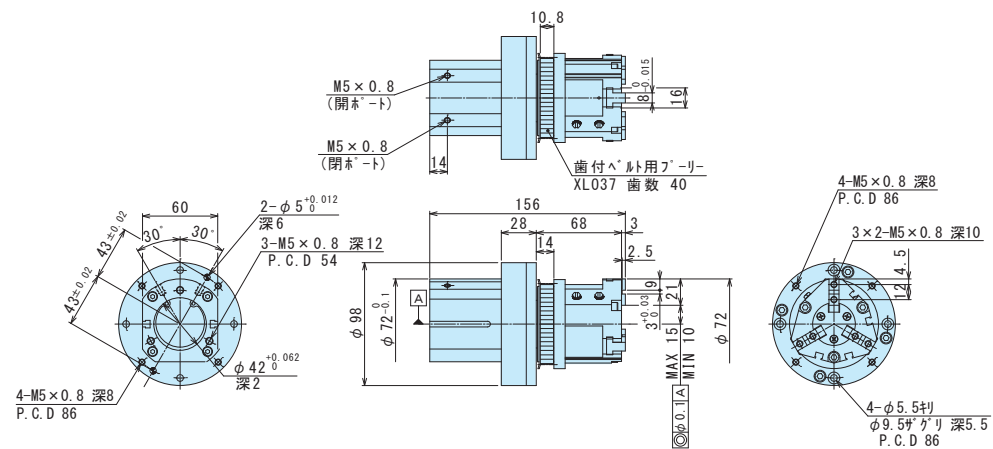
■CKRK-50AS (最適把持力 450N~650N)

CKRK-50AS 標準



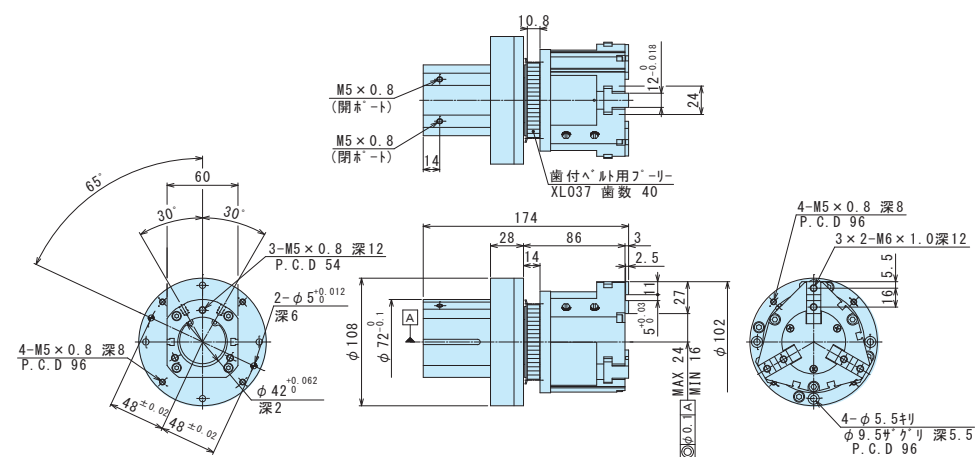
■CKRK-40AS (最適把持力 200N~450N)

CKRK-40AS 標準



■CKRK-63AS (最適把持力 600N~1000N)

CKRK-63AS 標準



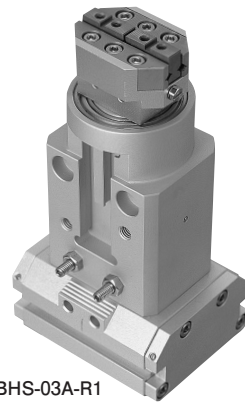
ロボット周辺機器
RJA-G
RJH RJK
RJC RJCC
RJF RJFS
RJE RJX
KHC
KHA KHAC
KHB
KHE KHF
QRA-C QRE
QRD
QRB
TNB
ZRT
ZRA
ZRB
技術資料
ZC-ZA
ZD-ZB
EXL EXA
EXS EXM
EXJ
CKR CKRK
BHS
コンペア

ロボット周辺機器
RJA-G
RJH RJK
RJC RJCC
RJF RJFS
RJE RJX
KHC
KHA KHAC
KHB
KHE KHF
QRA-C QRE
QRD
QRB
TNB
ZRT
ZRA
ZRB
技術資料
ZC-ZA
ZD-ZB
EXL EXA
EXS EXM
EXJ
CKR CKRK
BHS
コンペア

精密作業に最適な反転ハンド。

特長

- 本体とシリンダが調整可能な分離構造により、回転軸精度±0.05mmを実現し、反転によるワーク芯ズレをおさえた高精度反転ハンド。
- 回転に影響されない「ハンド開閉確認センサ」「配管」が固定式。
- オプションにハンド開閉調整機構・正面配管。
- わずらわしい組み合わせ設計が不要。



BHS-03A-R1

型式表示方法

標準 ----- BHS-01A
 オプション ----- BHS-01AS-R1-D-ET3LS2-Z

大きさ	回転センサ	角度	オプション	センサ・個数
記号	記号 名称	記号 仕様	記号 名称	記号 名称
01	S 無接点2線式	R1 90°	D 開き量調整機構	ET3L 無接点3芯
03		R2 180°	E 閉じ量調整機構	ER3L 無接点3芯
04			DE 開閉量調整機構	ET2L 無接点2芯
05			PF ポート位置変更	ER2L 無接点2芯
06				S1 センサ1個
				S2 センサ2個

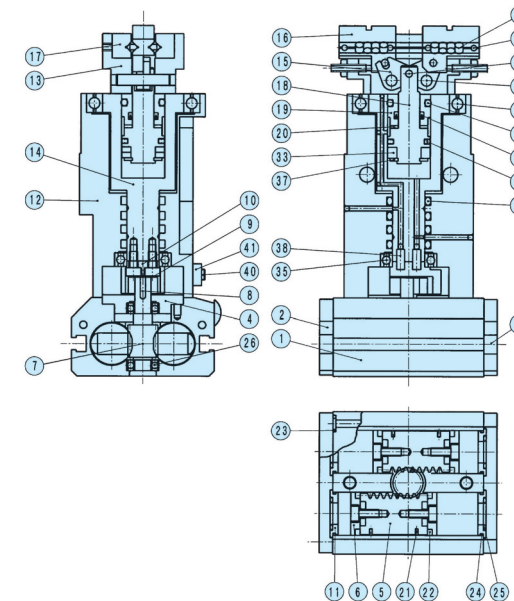
オプションの仕様の詳細は ▶ 42P
 センサの仕様の詳細は ▶ 364P

仕様

型式	BHS-01AS 外形図は ▶ 632P	BHS-03AS 外形図は ▶ 633P	BHS-04AS 外形図は ▶ 634P	BHS-05AS 外形図は ▶ 635P	BHS-06AS 外形図は ▶ 636P
駆動源	エア 0.3~0.7MPa				
潤滑	無給油またはタービン油1種 (ISOVG32)				
周囲温度 (°C)	5~60				
動作ストローク (mm)	7	10	14	16	22
シリンダ径 (mm)	φ12	φ16	φ20	φ25	φ32
ロッド径 (mm)	φ6	φ8	φ10	φ12	φ16
反転角度	90°, 180°				
反転トルク (N・m)	1.72×P-0.2	1.72×P-0.2	3.40×P-0.7	6.36×P-1.2	11.12×P-1.2
反転精度 (mm)	±0.05				
繰り返し精度 (mm)	±0.01				
許容運動エネルギー (J)	0.0025	0.0025	0.0052	0.0082	0.0128
本体質量 (kg)	0.66	0.71	1.23	1.90	3.20

*許容エネルギー範囲内でご使用ください。

内部構造図、パーツ・パッキンリスト



■パーツリスト

No.	名称	材質	No.	名称	材質	No.	名称	材質
1	ロータリーボディ	アルミ	15	アーム	ステンレス	29	ピストンシール	
2	サイドプレート1	アルミ	16	マスタージョウ	ステンレス	30	ロッドシール	
3	サイドプレート2	アルミ	17	ベアリングガイド	ステンレス	31	シリンダシール	
4	ベアリング押さえ	アルミ	18	ハンドピストン	ステンレス	32	ロータリーシール	
5	ラック	ステンレス	19	ロッドカバー	アルミ	33	磁石	
6	ピストン	樹脂	20	クッション		34	スプリングピン	
7	ピニオン	ステンレス	21	半月磁石		35	単列深溝玉軸受	
8	ストッパプレート	炭素鋼	22	パッキン		36	単列深溝玉軸受	
9	キー	炭素鋼	23	Oリング		37	C形止め輪	ステンレス
10	ストッパベース	炭素鋼	24	Oリング		38	位置決めピン	軸受鋼
11	シリンダカバー	アルミ	25	Oリング		39	クロスローラ	
12	反転ボディ	アルミ	26	単列深溝玉軸受		40	ストッパボルト	
13	ハンドボディ	アルミ	27	支点軸	軸受鋼	41	ストッパナット	
14	ハンドシリンダ	アルミ	28	作動軸	軸受鋼			

■パッキンリスト

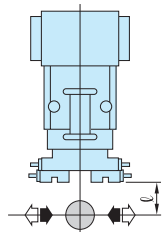
No.	BHS-01AS	BHS-03AS	BHS-04AS	BHS-05AS	BHS-06AS
22	PSD-16	PSD-16	PSD-20	PSD-25	PSD-30
23	S-4	S-4	S-4	S-4	S-4
24	φ14×φ1	φ14×φ1	φ18×φ1	φ22.3×φ1.02	φ28×φ1
25	S-10	S-10	S-14	S-18	S-22
29	PSD-12	PSD-16	PSD-20	PSD-25	PSD-32
30	MYA-6	MYA-8	MYA-10	MYA-12	MYA-16
31	P-9	P-12	P-16	P-21	P-26
32	P-12	P-12	P-15	P-20	P-20

ロボット周辺機器
 RJA-G
 RJH
 RJJK
 RJC
 RJCC
 RJF
 RJFS
 RJE
 RJX
 KHC
 KHA
 KHAC
 KHB
 KHE
 KHf
 QRA-C
 QRE
 QRD
 QRB
 TNB
 ZRT
 ZRA
 ZRB
 技術資料
 ZC-ZA
 ZD-ZB
 EXL
 EXA
 EXS
 EXM
 EXJ
 CKR
 CKRK
 BHS
 コンペア

性能データ

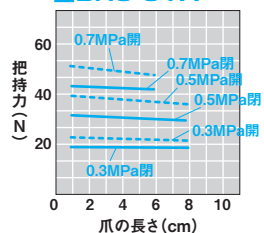
■把持力

供給圧力別 (MPa) 時においてハンドの爪の長さ l における開方向、閉方向に作用する把持力を表します。

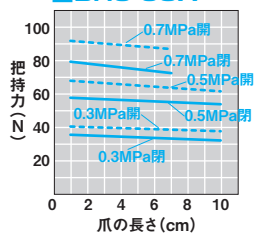


開方向 (←) ---
閉方向 (→) ———

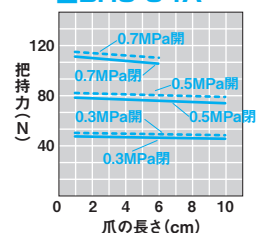
■BHS-01A



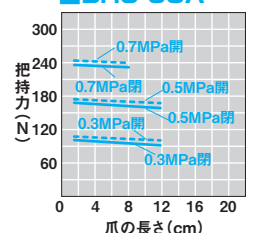
■BHS-03A



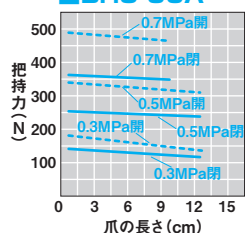
■BHS-04A



■BHS-05A



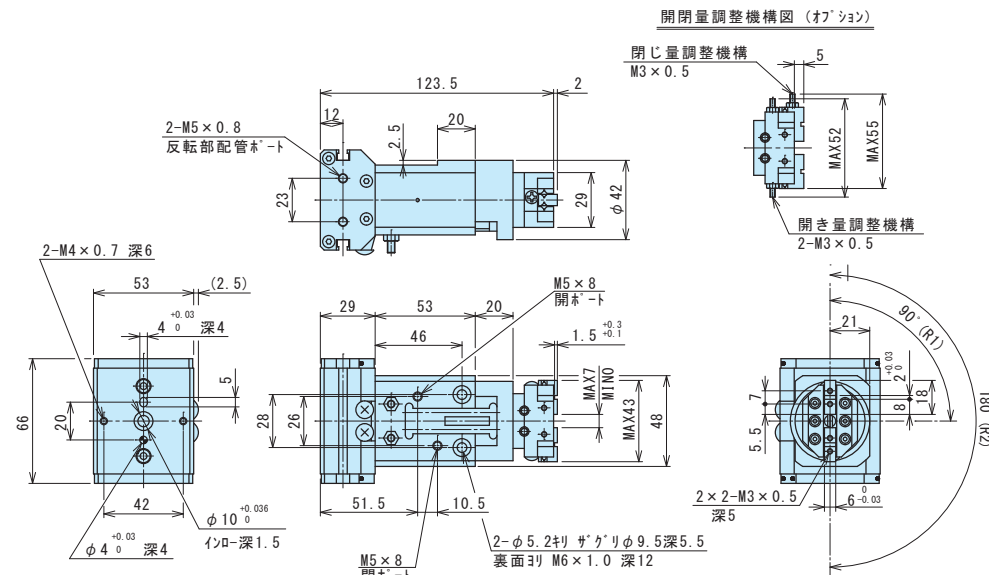
■BHS-06A



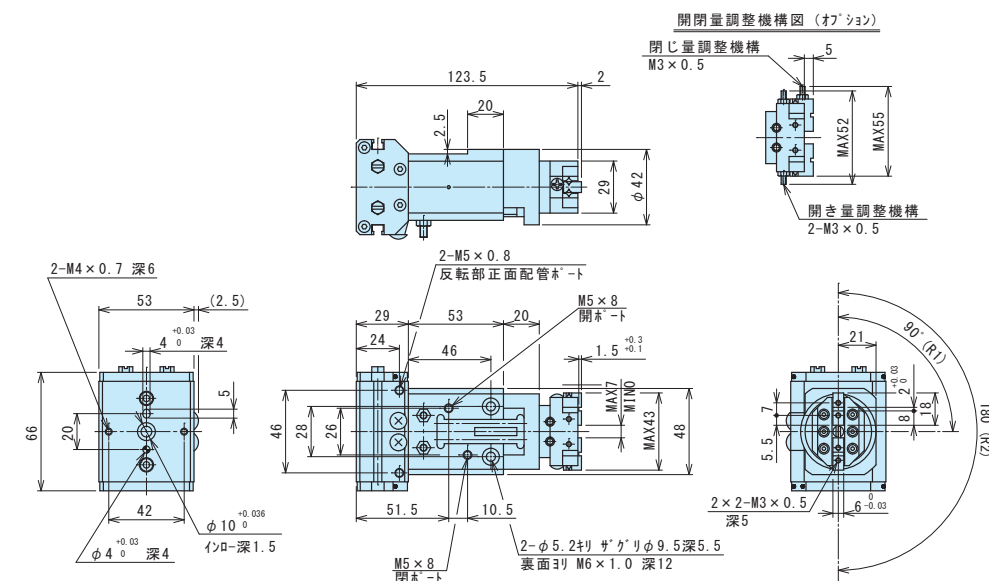
外形図

■BHS-01A (最適把持力 15N~30N)

BHS-01A 標準



BHS-01A-PF



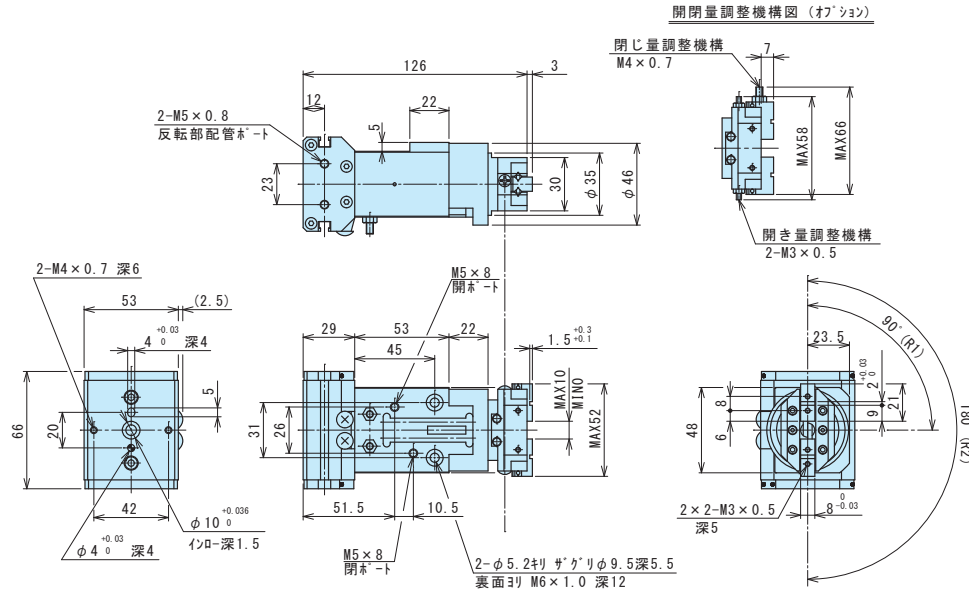
- ロボット周辺機器
- RJA-G
- RJH RJJK
- RJC RJCC
- RJF RJFS
- RJE RJX
- KHC
- KHA KHAC
- KHB
- KHE KHFE
- QRA-C QRE
- QRD
- QRB
- TNB
- ZRT
- ZRA
- ZRB
- 技術資料
- ZC-ZA
- ZD-ZB
- EXL EXA
- EXS EXM
- EXJ
- CKR CKRK
- BHS
- コンベア

- ロボット周辺機器
- RJA-G
- RJH RJJK
- RJC RJCC
- RJF RJFS
- RJE RJX
- KHC
- KHA KHAC
- KHB
- KHE KHFE
- QRA-C QRE
- QRD
- QRB
- TNB
- ZRT
- ZRA
- ZRB
- 技術資料
- ZC-ZA
- ZD-ZB
- EXL EXA
- EXS EXM
- EXJ
- CKR CKRK
- BHS
- コンベア

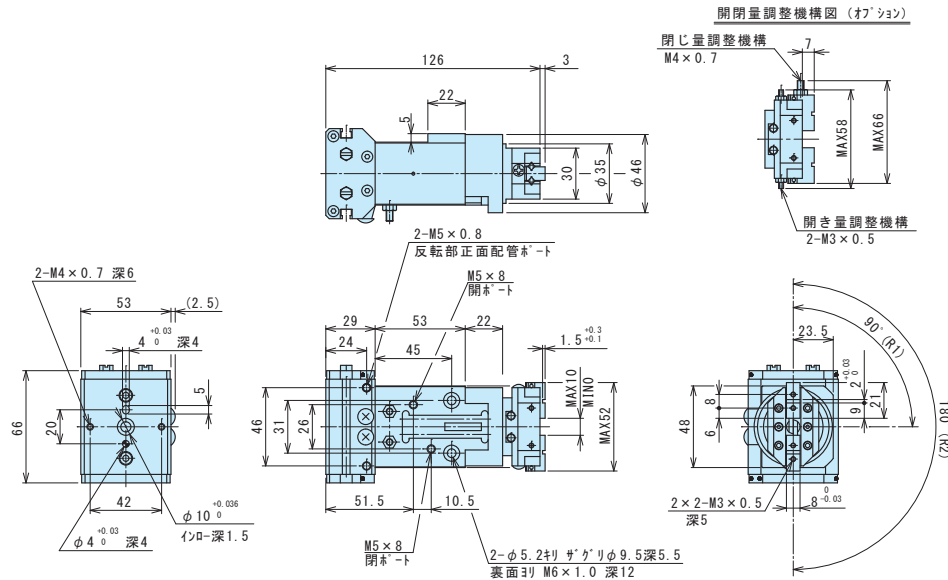
外形図

■BHS-03A (最適把持力 30N~50N)

BHS-03A 標準

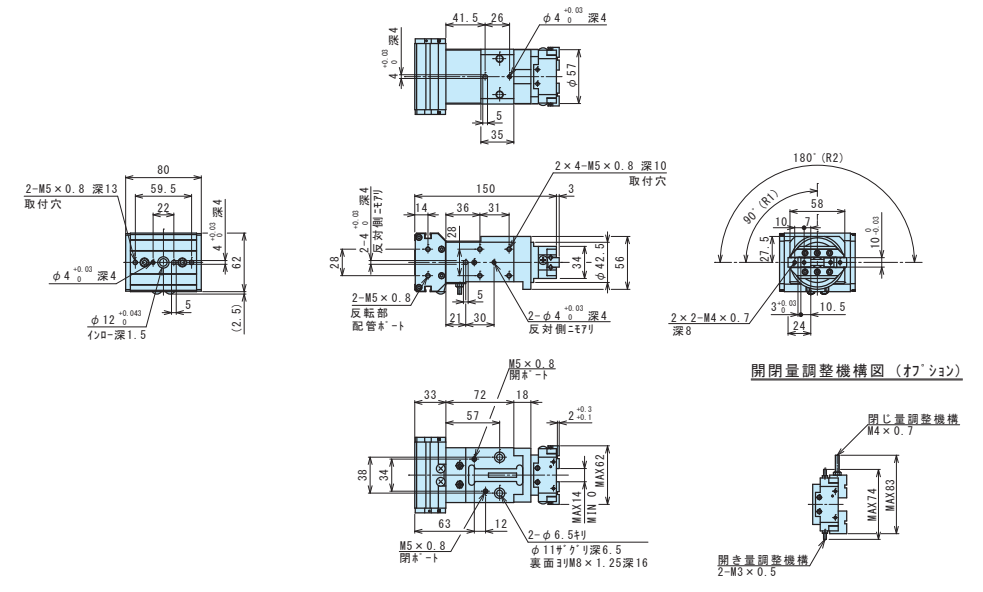


BHS-03A-PF

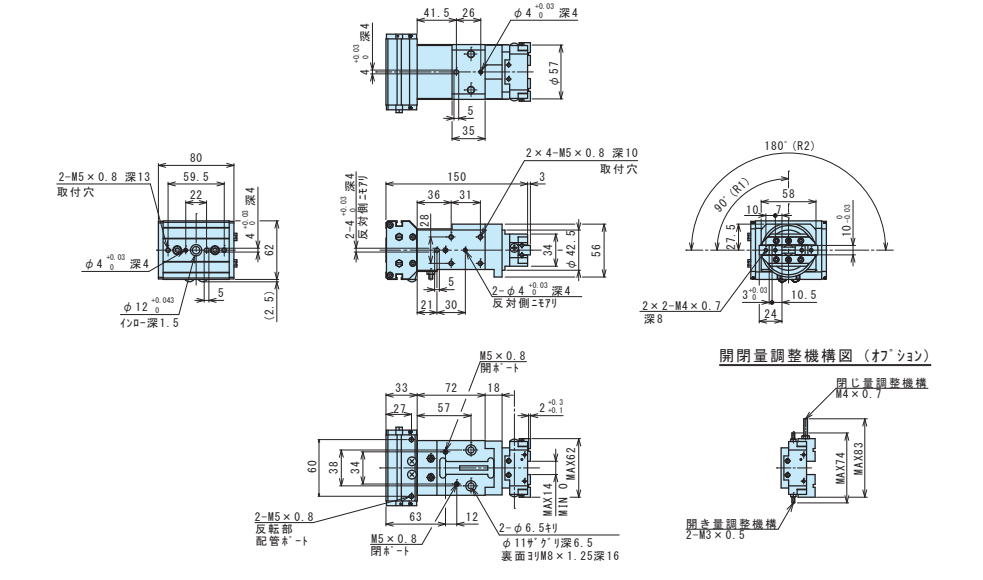


■BHS-04A (最適把持力 40N~80N)

BHS-04A 標準



BHS-04A-PF



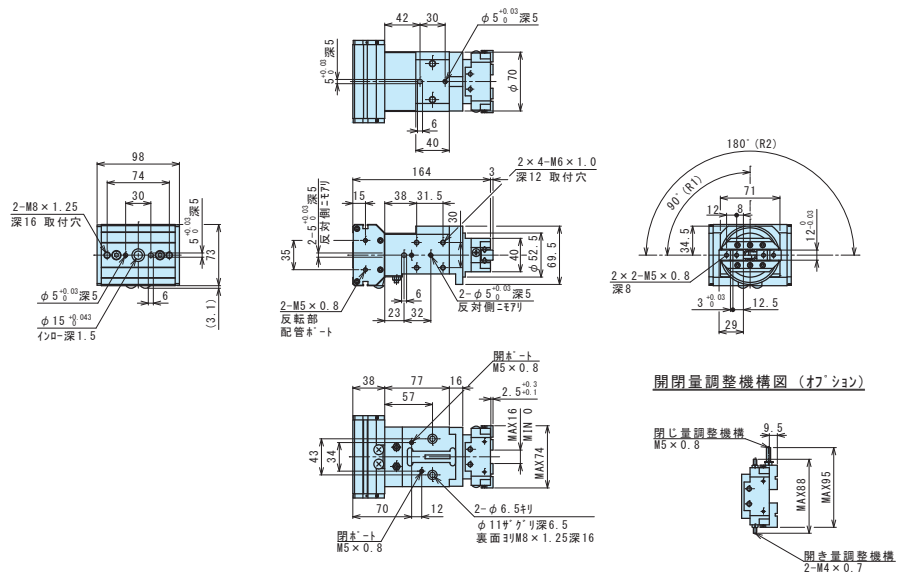
ロボット周辺機器
RJA-G
RJH
RJK
RJC
RJCC
RJF
RJFS
RJE
RJX
KHC
KHA
KHAC
KHB
KHE
KHF
QRA-C
QRE
QRD
QRB
TNB
ZRT
ZRA
ZRB
技術資料
ZC-ZA
ZD-ZB
EXL
EXA
EXS
EXM
EXJ
CKR
CKRK
BHS
コンベア

ロボット周辺機器
RJA-G
RJH
RJK
RJC
RJCC
RJF
RJFS
RJE
RJX
KHC
KHA
KHAC
KHB
KHE
KHF
QRA-C
QRE
QRD
QRB
TNB
ZRT
ZRA
ZRB
技術資料
ZC-ZA
ZD-ZB
EXL
EXA
EXS
EXM
EXJ
CKR
CKRK
BHS
コンベア

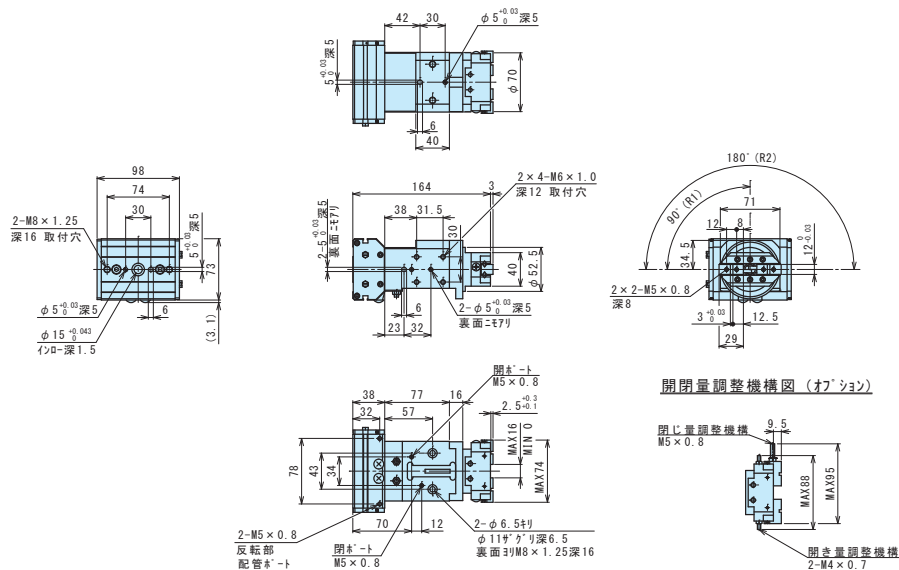
外形図

■BHS-05A (最適把持力 80N~150N)

BHS-05A 標準

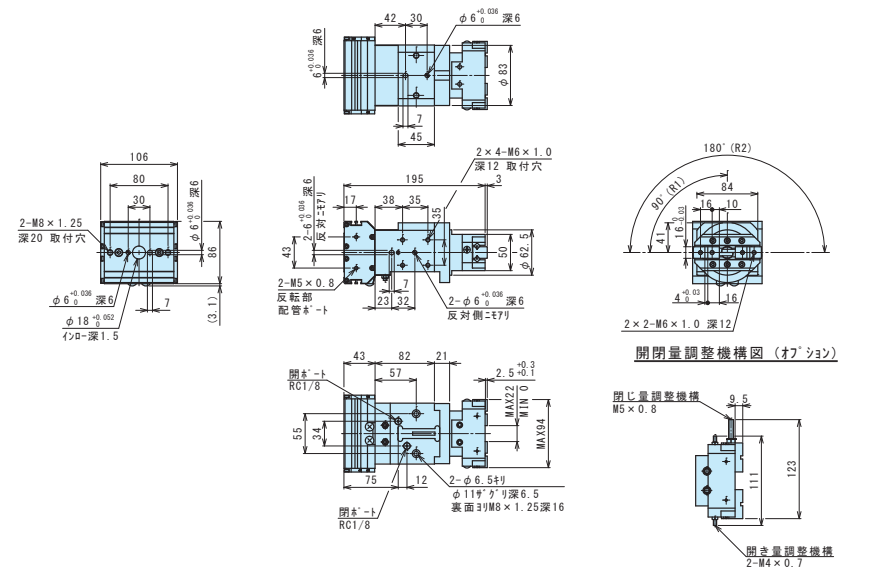


BHS-05A-PF

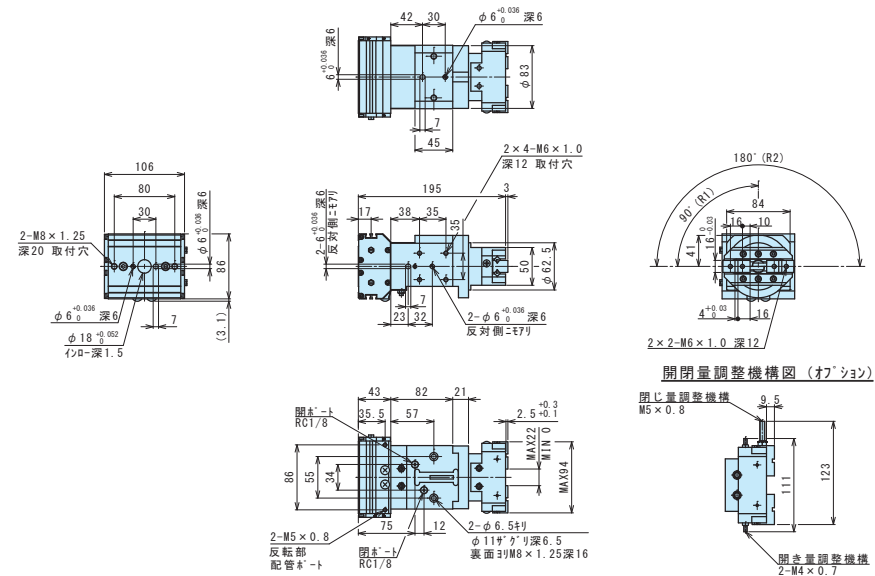


■BHS-06A (最適把持力 100N~250N)

BHS-06A 標準



BHS-06A-PF



ロボット
周辺機器

RJA-G

RJH
RJK

RJC
RJCC

RJF
RJFS

RJE
RJX

KHC

KHA
KHAC

KHB

KHE
KHFE

QRA-C
QRE

QRD

QRB

TNB

ZRT

ZRA

ZRB

技術資料

ZC-ZA

ZD-ZB

EXL
EXA

EXS
EXM

EXJ

CKR
CKRK

BHS

コンベア

ロボット
周辺機器

RJA-G

RJH
RJK

RJC
RJCC

RJF
RJFS

RJE
RJX

KHC

KHA
KHAC

KHB

KHE
KHFE

QRA-C
QRE

QRD

QRB

TNB

ZRT

ZRA

ZRB

技術資料

ZC-ZA

ZD-ZB

EXL
EXA

EXS
EXM

EXJ

CKR
CKRK

BHS

コンベア

高剛性、コンパクト設計。

特長

■アルミフレーム構造。

軽くて丈夫なアルミフレームを採用し、軽量コンパクトになっています。

■フレームが溝構造。

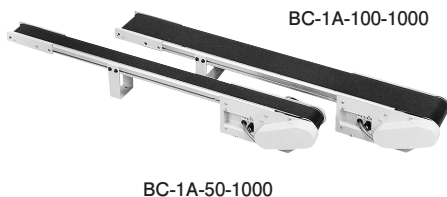
オプション等の取付けが容易な溝構造になっており、追加加工の必要がありません。

■先端部の幅と厚みがコンパクト。

テンションをフレームの内側に入れる事により、コンパクトになりました。機械へのそう入などに最適です。

■油対策品も新登場。

モーター横型(BC-2A)、モーター上型(BC-3A)もそろい、機種も充実しました。



型式表示方法

標準 ----- BC-1A

モーター位置 ベルト幅 機長 速度 オプション 特殊仕様
オプション ----- BC - 1A - 50 - 1000 - 3 - O - Z

モーター位置		ベルト幅		機長		速度		オプション	
記号	名称	記号	仕様	記号	仕様	記号	仕様	記号	名称
1A	標準	50	50mm	1000	1000mm	1	50Hz: 10m/min 60Hz: 12.4m/min	S	スタンド
2A	横型	100	100mm	1500	1500mm	2	50Hz: 5m/min 60Hz: 6.2m/min	M	AC200V単相
3A	上型	150	150mm	2000	2000mm	3	50Hz: 2.5m/min 60Hz: 3.1m/min	G	ガイド付き
		200	200mm	2500	2500mm			R	受け皿
		250	250mm					O	オイルパン

オプションの仕様の詳細は
 ▶ 42P

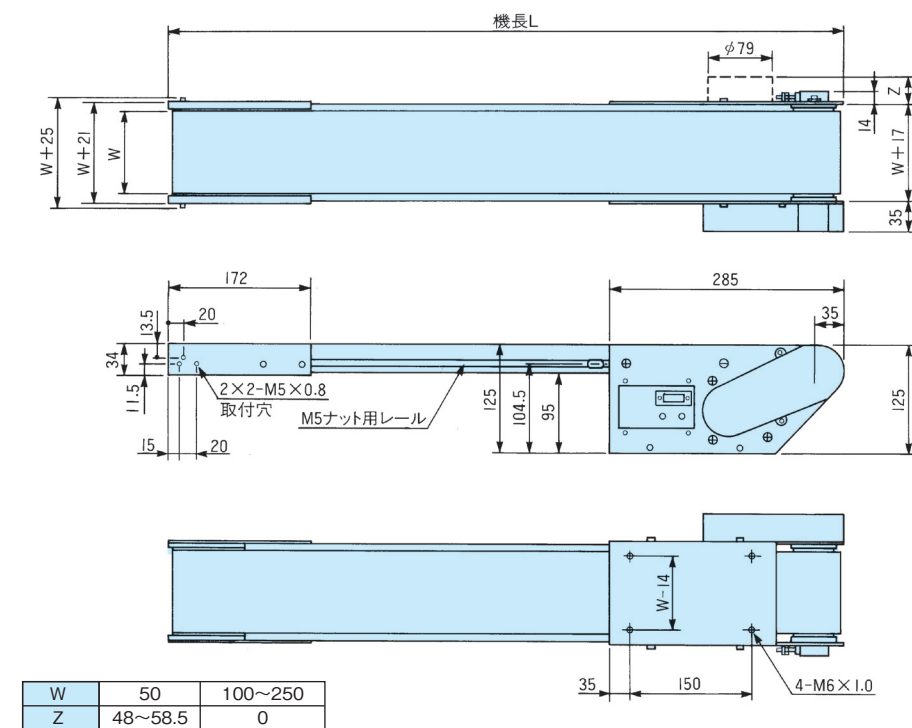
仕様

型式		BC-1A	BC-2A	BC-3A
		外形図は ▶638P	外形図は ▶639P	外形図は ▶639P
ベルト幅	(mm)	50・100・150・200・250		
フレーム幅	(mm)	67・117・167・217・267		
機長	標準(mm)	1000・1500・2000・2500(MIN650)		
速度	記号	1	2	3
	50Hz(m/min)	10	5	2.5
	60Hz(m/min)	12.4	6.2	3.1
搬送質量 (全機長水平時)	50Hz(kg)	7	14	28
	60Hz(kg)	6	12	25
電源		AC100V単相		
モーター出力		25W		
ベルト		ポリウレタン系樹脂(色:緑、帯電防止構造、2プライ、厚さ1mm)		

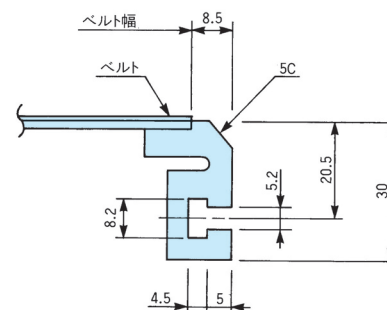
外形図

■BC-1A

BC-1A 標準



フレーム断面寸法

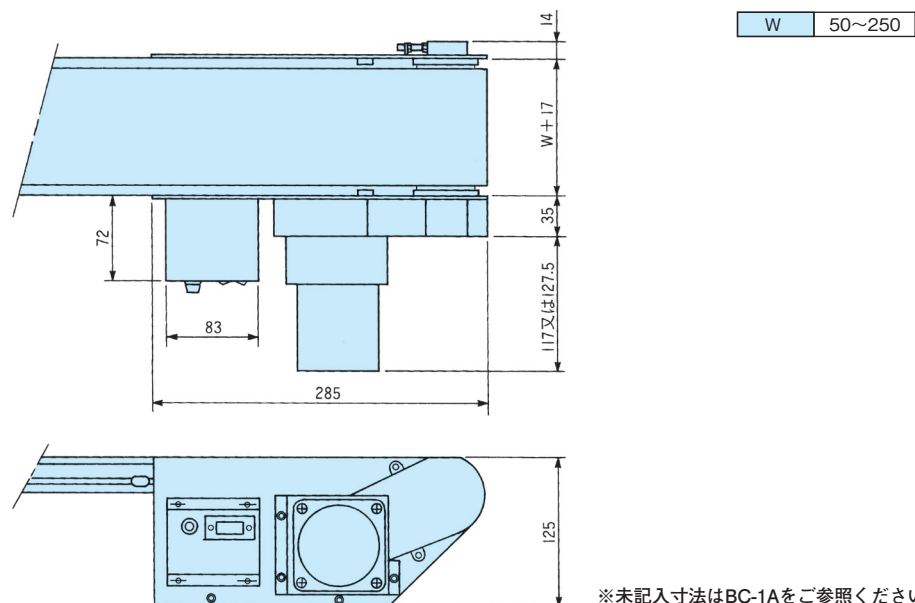


ロボット
周辺機器
RJA-G
RJH
RJK
RJC
RJCC
RJF
RJFS
RJE
RJX
KHC
KHA
KHAC
KHB
KHE
KHF
QRA-C
QRE
QRD
QRB
TNB
ZRT
ZRA
ZRB
技術資料
ZC-ZA
ZD-ZB
EXL
EXA
EXS
EXM
EXJ
CKR
CKRK
BHS
コンベア

外形図

BC-2A

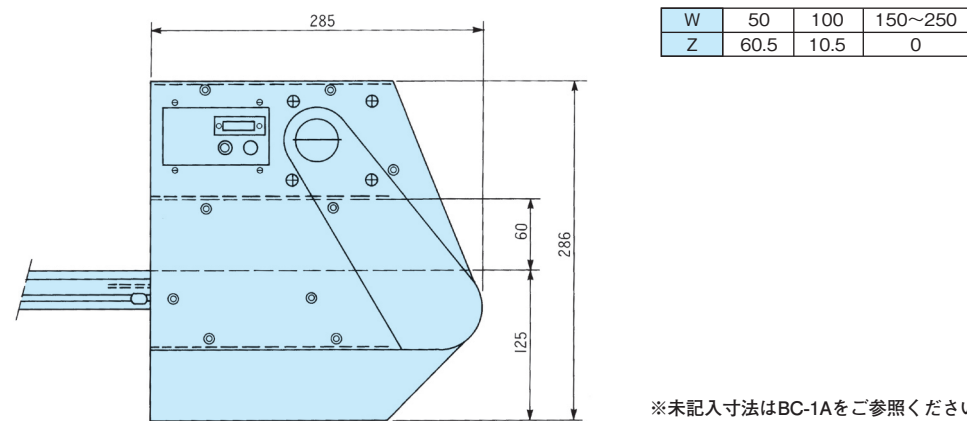
BC-2A 標準



※未記入寸法はBC-1Aをご参照ください。

BC-3A

BC-3A 標準



※未記入寸法はBC-1Aをご参照ください。

オプション

BC-1A スタンド&オイルパン

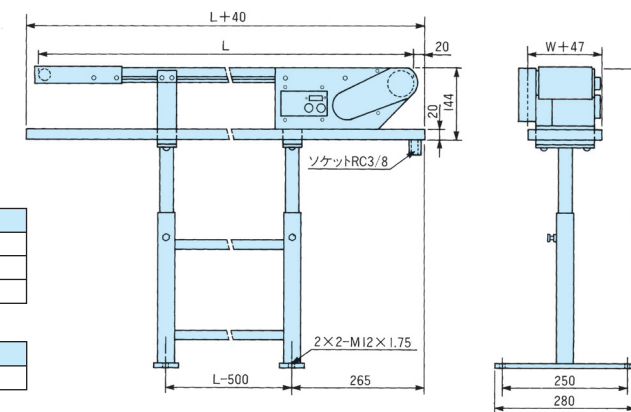
■スタンド(S)

型式	H
H-600	550~700
H-850	700~1050
H-1100	950~1300

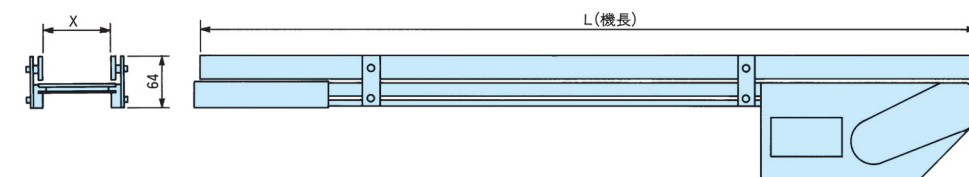
■オイルパン(O)

全長	幅	高さ
L+40	W+47	20

※ L : 機長 W : ベルト幅



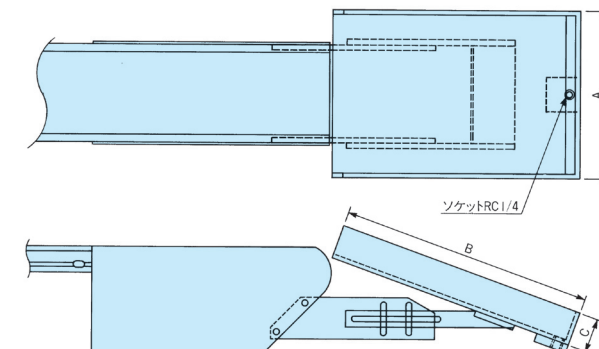
BC-1A ガイド付



※未記入寸法はBC-1Aをご参照ください。

受け皿

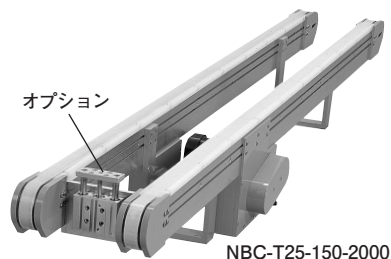
ベルト幅	A×B	C
50・100	200×300	40
150・200	300×350	40
250	400×400	40



パレット搬送に最適な中抜きノンスリップコンベア。

特長

- 2本のタイミングベルトを使った中抜きコンベアで、パレットや幅広ワークの搬送に適しています。
- ベルト幅は25mm、38mmの2タイプ。
- 1本のみを使用してノンスリップのベルトコンベアとしても使用できます。
- タイミングベルト仕様のほか、トップローラチェーンにも対応しています。
- 駆動部は任意の位置に取付可能です。



NBC-T25-150-2000

型式表示方法

オプション NBC - T25 - 150 - 1000 - Z

ベルト幅・チェーン		ベルト間ピッチ		軸間距離
記号	仕様	記号	仕様	仕様
T25	ベルト幅 25mm	150	150mm	600~3000mm
T38	ベルト幅 38mm	200	200mm	
R	チェーン	300	300mm	

仕様

型 式	NBC-T25-T38	NBC-R
電源	AC100V 単相	
駆動モーター	小型インダクションモーター 60W	
ベルト幅 (mm)	25・38	チェーン
ベルト間ピッチ* (mm)	150・200・300	
軸間距離 (mm)	600~3,000	
モーター速度 (m/min)	2.4~20	
最大搬送質量 (kg)	40	

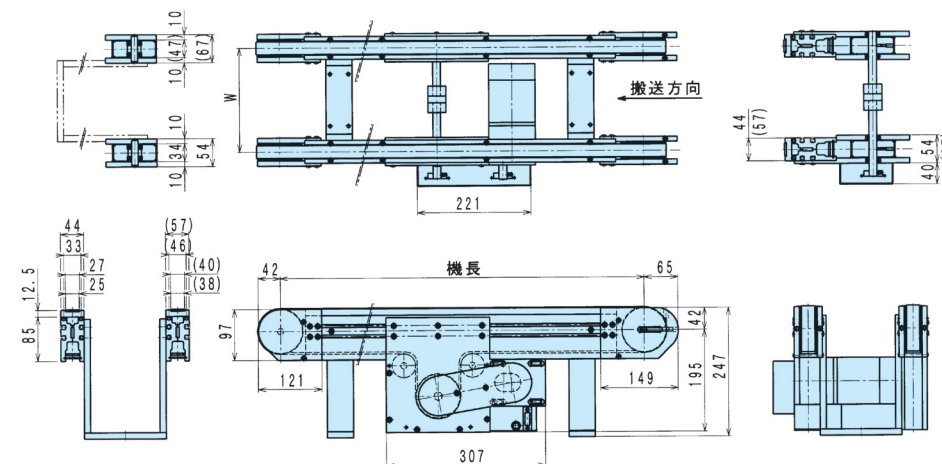
※ 中間幅に関してはお問い合わせください。

外形図

■NBC-T

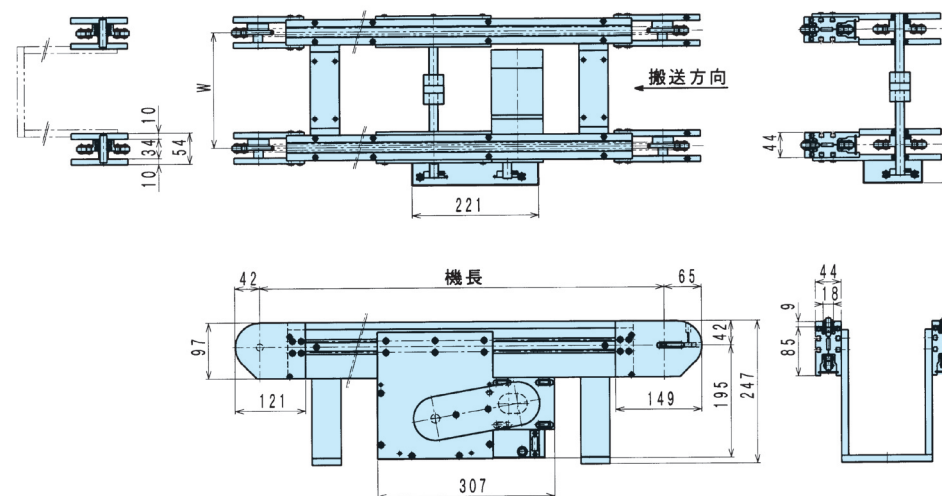
NBC-T25 標準

※ ()内はT38の場合



■NBC-R

NBC-R 標準



ロボット
周辺機器
RJA-G
RJH
RJK
RJC
RJCC
RJF
RJFS
RJE
RJX
KHC
KHA
KHAC
KHB
KHE
KHF
QRA-C
QRE
QRD
QRB
TNB
ZRT
ZRA
ZRB
技術資料
ZC-ZA
ZD-ZB
EXL
EXA
EXS
EXM
EXJ
CKR
CKRK
BHS
コンベア

ロボット
周辺機器
RJA-G
RJH
RJK
RJC
RJCC
RJF
RJFS
RJE
RJX
KHC
KHA
KHAC
KHB
KHE
KHF
QRA-C
QRE
QRD
QRB
TNB
ZRT
ZRA
ZRB
技術資料
ZC-ZA
ZD-ZB
EXL
EXA
EXS
EXM
EXJ
CKR
CKRK
BHS
コンベア