

エアレス環境で効果を発揮。

特長

■ステッピングモーター駆動。

エアレス環境でも使用できます。

■大把持力。

エアハンドなみの高把持力を実現。

■LHAシリーズと置き換えが可能。

リニアガイドによる高剛性ガイド採用。

■専用コントローラ・専用ソフト。

最大31ステップの動作をプログラミング可能。



DHF-05A

型式表示方法

標準 ----- DHF-05A

オプション ----- DHF - **05A** - **G** - **Z**

大きさ		オプション		特殊仕様
記号	名称	記号	名称	
04A		G	ゴムカバー	
05A		GT	耐熱ゴムカバー	
06A		GH	耐油ゴムカバー	

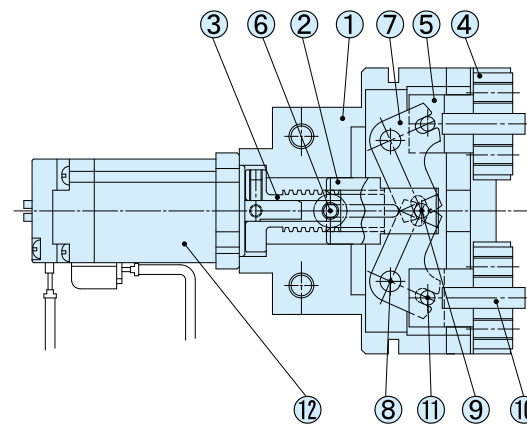
オプションの仕様の詳細は ▶ 40P

仕様

型式	DHF-04A 外形図は ▶ 387P	DHF-05A 外形図は ▶ 388P	DHF-06A 外形図は ▶ 389P
駆動源	DC24V ± 10% 3A以上		
周囲温度 (°C)	0~40		
動作ストローク (mm)	11	15	20
モーター1回転あたりの移動量[両爪] (mm)	2.14	2.11	2.28
把持力 (N)	100	110	250
動作時間(全ストローク) (秒)	MAX 0.4	MAX 0.6	MAX 0.8
繰り返し精度 (mm)	±0.03		
本体質量 (kg)	0.43	0.7	1.1
制御可能項目	位置制御、速度制御、把持力制御		
ドライバ	DSL28W100BAA		DSL42W100BAA
入力点数	6点		
出力点数	4点		
制御モード	押し当て制御モード		
オプションケーブル	PC通信用ケーブル 電源用ケーブル インターフェース用ケーブル		

※詳細はお問い合わせください。

内部構造図、パーツ・パッキンリスト



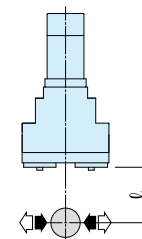
■パーツリスト

No.	名称	材質	No.	名称	材質	No.	名称	材質
1	ボディ	アルミ	5	マスタプレート	ステンレス	9	作動軸A	軸受鋼
2	ピストン	ステンレス	6	廻り止め	ステンレス	10	位置決めピン	軸受鋼
3	連結シャフト	シンチュウ	7	アーム	炭素鋼	11	作動軸B	軸受鋼
4	リニアガイド		8	支点軸	軸受鋼	12	ステッピングモーター	

性能データ

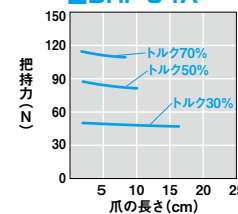
■把持力

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。

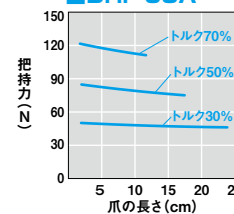


開方向(←) -----
閉方向(→) -----

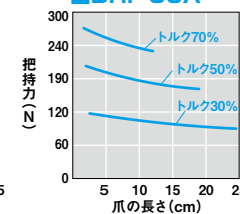
■DHF-04A



■DHF-05A



■DHF-06A

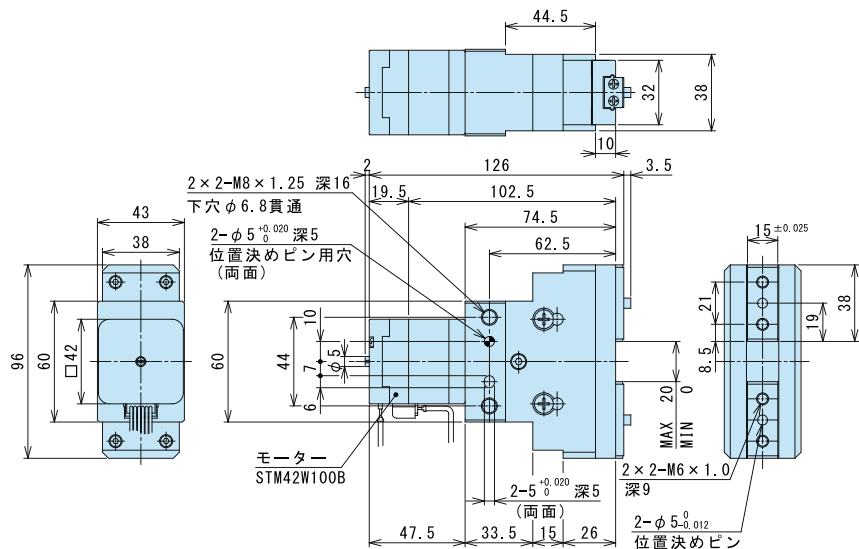


クリーン
特殊
モーター
クリーン
メカハンド
耐切削油
防塵仕様
水中対応
樹脂ハンド
CKPB-A
WHA-F-B
LCH

外形図

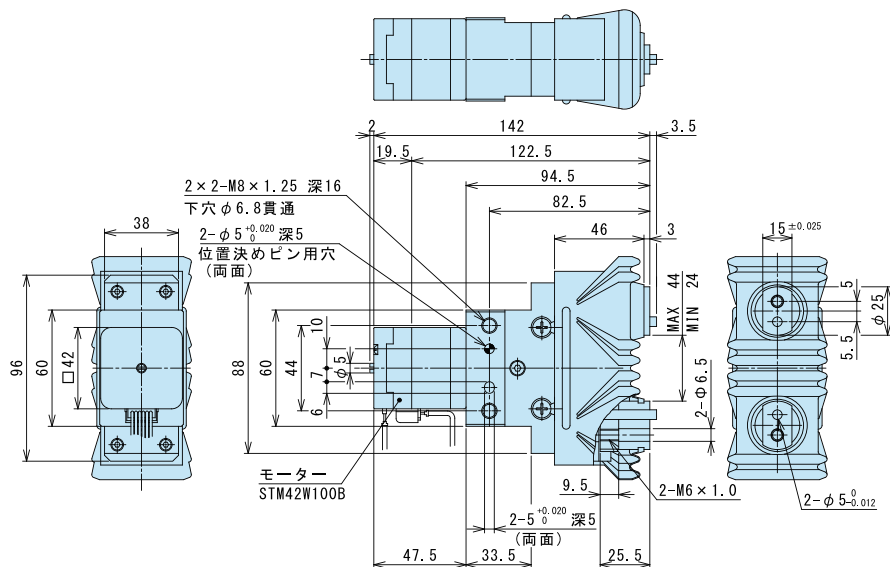
■DHF-06A (最適把持力 160N~250N)

DHF-06A 標準



■DHF-06A-G (最適把持力 160N~250N)

DHF-06A-G 標準



DHFシリーズ 標準セット内容

- ・DHF ハンド本体
 - ・ドライバー
 - ・モーターケーブル (1 m)
 - ・エンコーダーケーブル (1 m)
 - ・PC 専用ソフト (CD-ROM)
 - ・取扱説明書 (CD-ROM)
- ※本体設定のドライバーと PC (専用ソフト) をつなぐ PC 用通信ケーブルはお客様手配となります。(USB-USB mini)
 ※電源ケーブルとインターフェースケーブルは標準セットには含まれておりません。
 必要な場合は別途お問い合わせください。

オプション

- ・モーターケーブル 2 m / 3 m
- ・エンコーダーケーブル 2 m / 3 m
- ・電源ケーブル 0.5m + インターフェースケーブル 0.5 m
- ・電源ケーブル 2 m + インターフェースケーブル 2 m

ご使用上の注意事項

- 1 トルクはモーターの最大トルクを 100%とした場合の設定値です。
- 2 把持力は± 20%の変動があります。
余裕をもった選定をお願いいたします。
- 3 アンクランプはクランプの 10~30%大きなトルクを設定してください。
(例: クランプトルク 70% < アンクランプトルク 100%)
- 4 クランプ時は設定速度を低く設定してください。
(例: 移動速度 90% クランプ (押し当て) 速度 30%)