

ROBO QJC AIO 16 ワークハンド2個搭載で多彩な運用



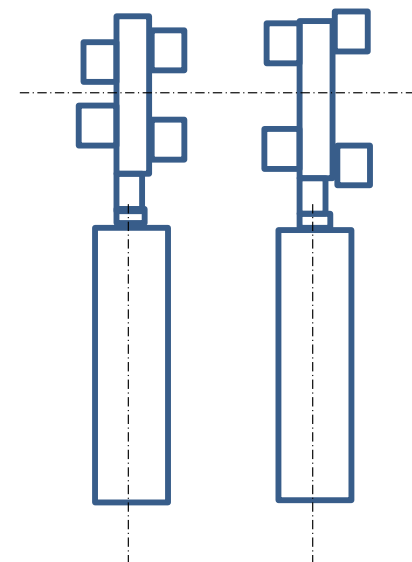
ワークハンドは、2個まで搭載が可能です。
組み合わせは、自由

シングルハンド運用なら4パターンのハンド運用が可能です。

ハンド型式	ストローク	実質把握代
LC-6	25mm	20mm
LC-8	40mm	35mm

ハンドストローク組み合わせ例

組み合わせパターン	LC-6	LC-8
ダブルハンド2個	Φ 60～100mm	Φ 140～200mm
ダブルハンド、シングルハンド	Φ 40～100mm	Φ 105～200mm
シングルハンド2個	Φ 20～100mm	Φ 70～200mm



ROBO QJC ALL 16 色々な動作パターンを準備



No.	スピンドル	系統	ハンド
1	1スピンドル	1系統	ダブルハンド
2	1スピンドル	1系統	シングルハンド
3	2スピンドル	1系統	ダブルハンド
4	2スピンドル	1系統	シングルハンド
5	2スピンドル	2系統又は、3系統	ダブルハンド
6	2スピンドル	2系統又は、3系統	シングルハンド

1系統:タレット1個または、工具軸1個

2系統:タレット1個または、タレット1個と工具軸1

3系統:タレット1個または、タレット2個と工具軸1

Robo-QJC : ロボQJCチャック

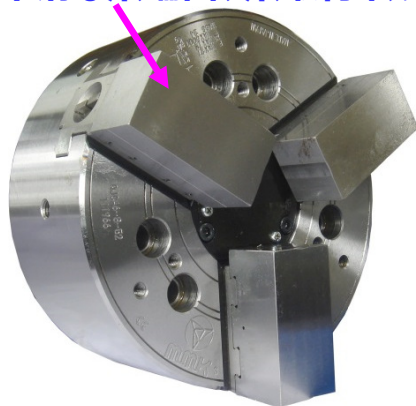
Robot Quick jaw exchange chuck

同様に、
2 & 3番爪

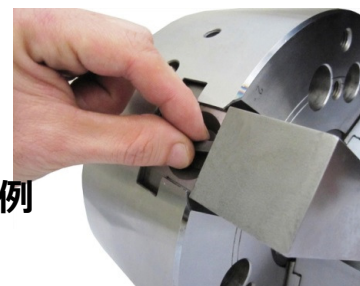
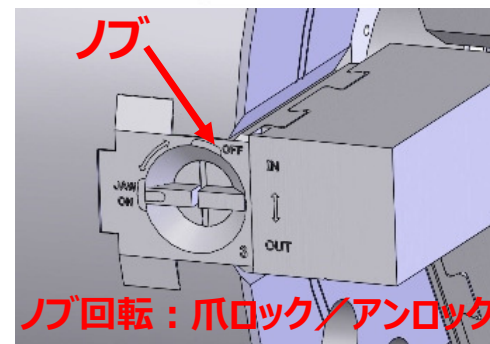
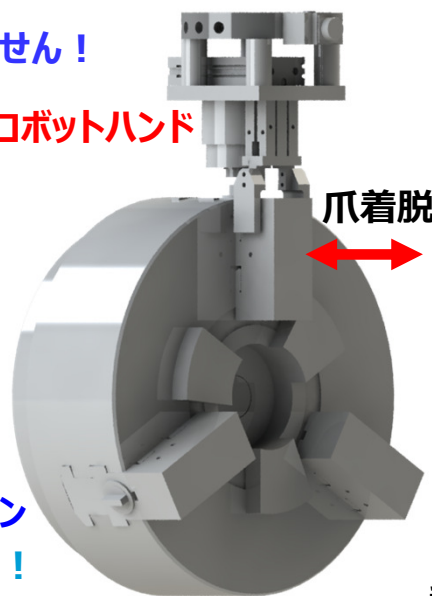


- A : 既存1番爪把持、ノブ回転 (爪アンロック)
- B : 既存1番爪取外し、機外搬出
- C : 新1番爪把持、チャック挿入、ノブ回転 (爪ロック)
- D : ロボット退避、主軸120°回転

平滑な爪端面、爪取付ボルトありません！



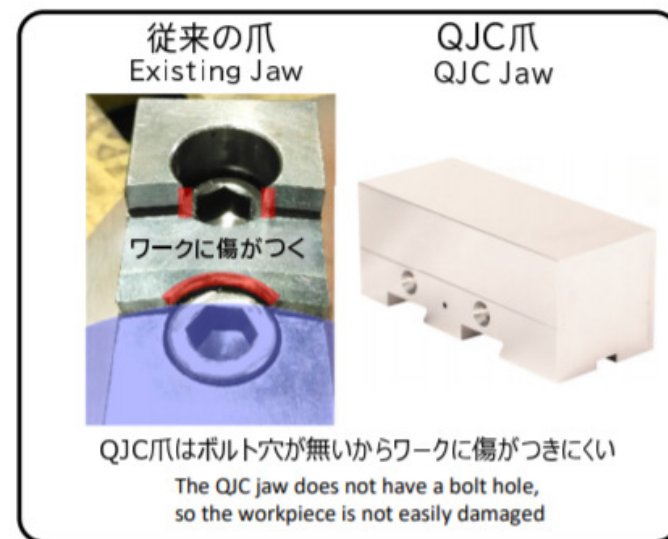
ロボットハンド



手動操作例

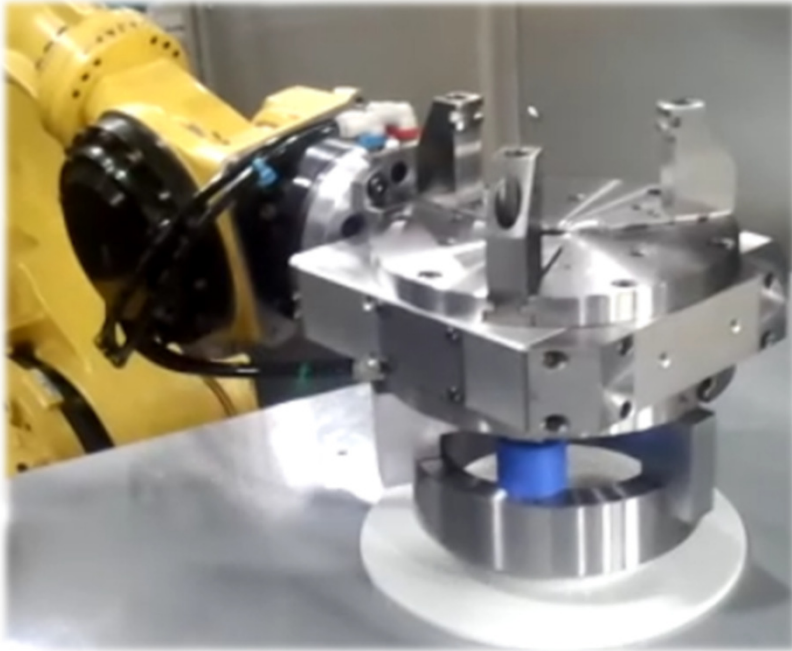
- 爪交換繰返し把握精度 ≤ 10 ミクロン
- ⇒ 爪交換後、再成形不要！
- ⇒ 爪交換後、即加工開始！

爪のみ交換、チャック内部部品交換しません！切粉侵入リスク小！



QJC爪はボルト穴が無いからワークに傷が付きにくい
The QJC jaw does not have a bolt hole,
so the workpiece is not easily damaged

QJC,AJC AIO 35 ワークハンド



モデル:LC-8

ボディサイズ:□250(mm)

重量:25(kg)

爪ストローク:φ40

把握力:1.77(KN)=180(kgf)

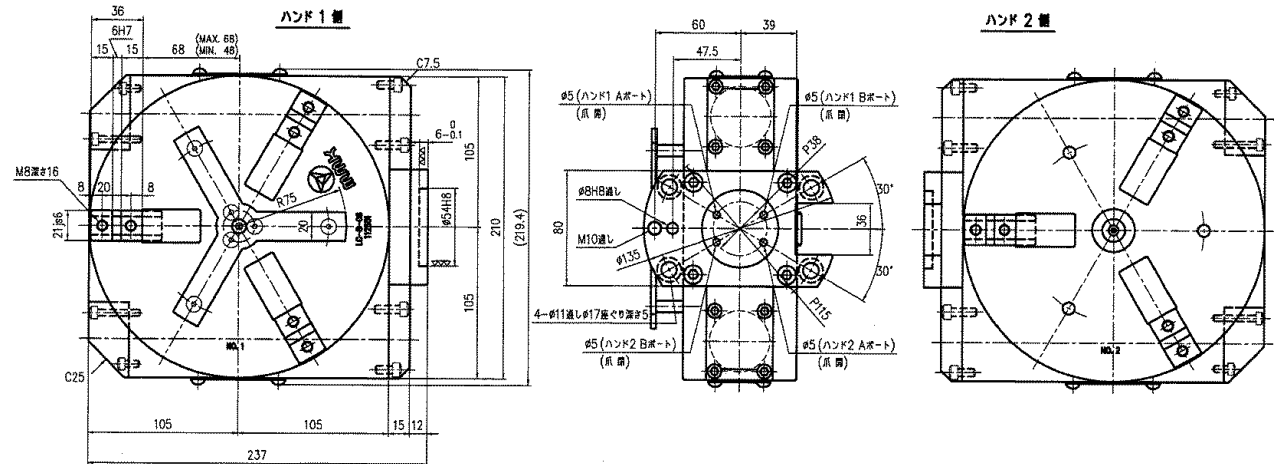
標準圧力:0.49(MPa)=5(kgf/cm²)

両面ハンド、ラック & ピニオン機構

・超薄型ダブルハンド

・低重心

・配線、配管が見えないスッキリ仕様



同様な形状で重量15(kg)・把握力67(kgf) / 5(kgf/cm²)、軽量・低把握力モデルもまた存在します。

豊富なQJC,AJCアイテム



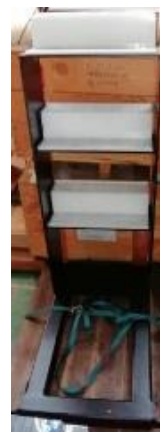
QJC GANTRY



8インチメイン主軸爪
交換用ハンド



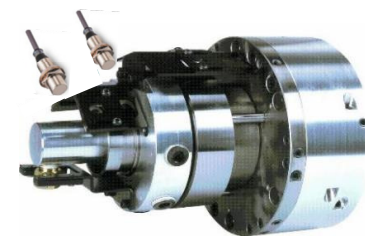
8インチサブ軸爪
交換用ハンド



爪&ハンド
ストッカー



ワークハンド
SHHL-4

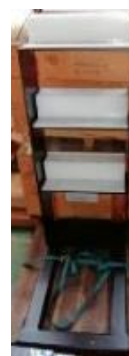


リニアポジショ
ニングシステム

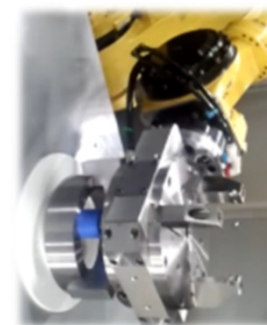
AJC GANTRY



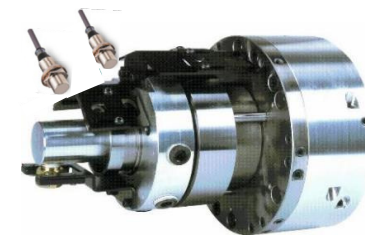
8インチ交換プレート用ハンド
(メイン、サブ主軸共用)



交換プレート&ハンド
ストッカー



ワークハンド
LC-8



リニアポジショ
ニングシステム