

# クイックチェンジグリッパ

## Quick Change Gripper

(面盤交換式) (Face Plate Change)

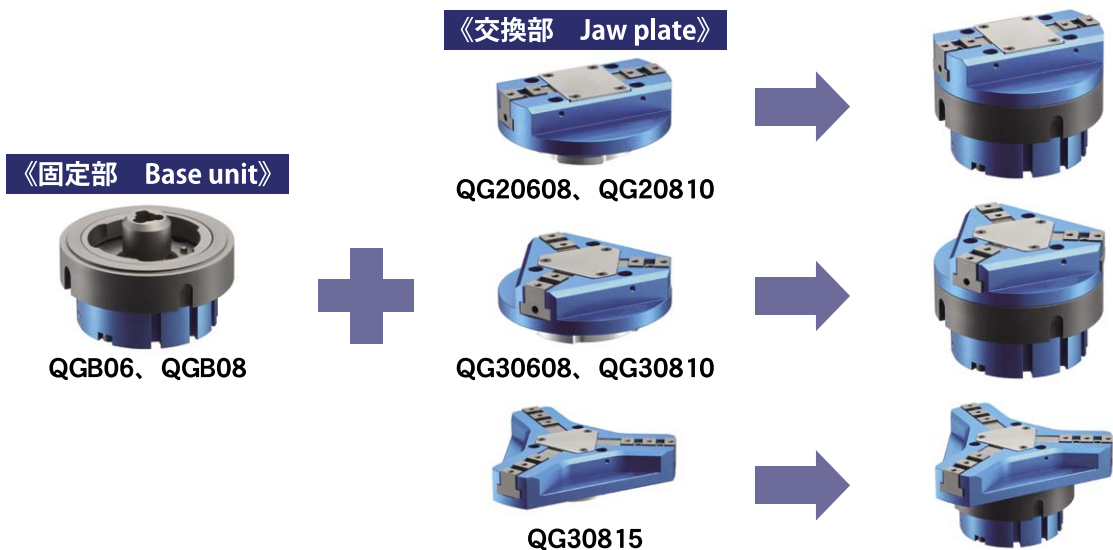
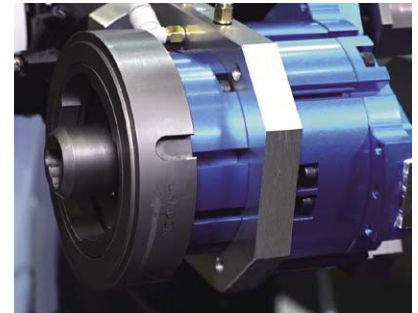


多品種少量生産でのロボット活用をサポート

Suitable for robot application of high-mix low volume production

### 特長 Features

- 簡単迅速交換でワーク変更に対応  
Simple and quick setup change
- 新規ワーク立上げ時間の短縮  
Starting up time reduced for new workpiece
- マニュアル交換によりティーチングポイントを最小限に抑えることが可能  
Manual setup change minimizes number of teaching points.
- リードスイッチ取付溝を6箇所備え、プログラム上で使用するセンサを使い分けることで、煩わしいセンサ交換不要  
There are six reed switch installation grooves for plural sensors to be properly used without exchanging.



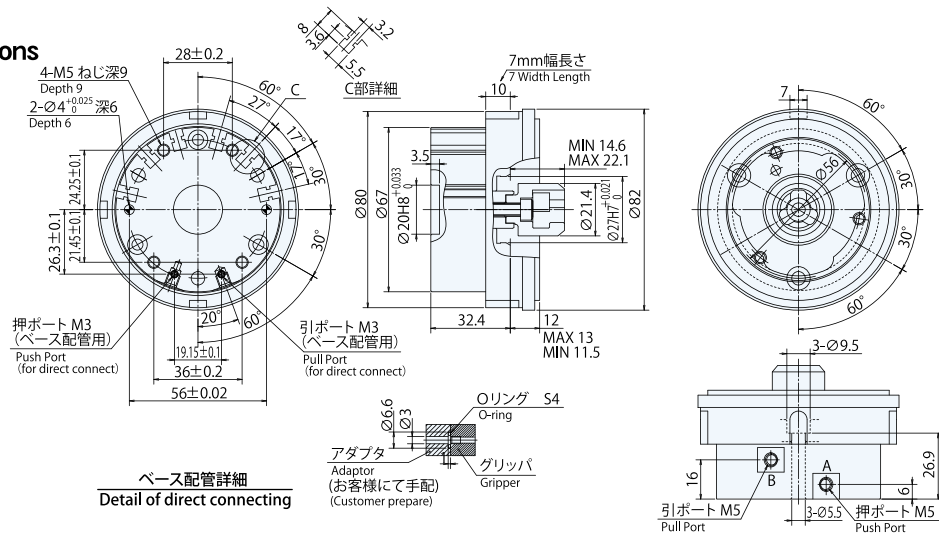
### 【交換方法】 【Exchange procedure】

1. 固定部ピストンに交換部を挿入  
Insert the Jaw plate to the piston
2. 交換部を約30度回転させる  
Rotate the Jaw plate by 30°
3. 固定部外周のロックナットを締付ける  
Tighten the lock nut of the Base unit



## QGB06

### ■ 寸法図 Dimensions



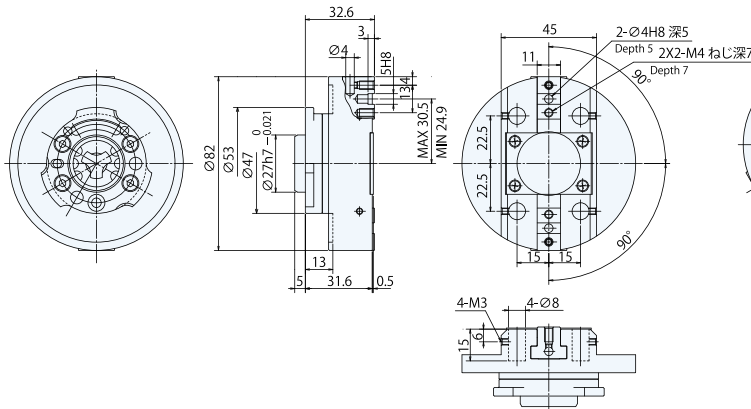
### ■ 仕様表 Specifications

型式 Model	項目 Item	ピストン ストローク Piston Stroke (mm)	ピストン推力(注1) Piston Thrust (Note1)		本体質量 Mass of products (kg)	流体消費量 Amount of Air Consumption (cm <sup>3</sup> /Reciprocating)	使用空圧力 Working Air Pressure (Mpa)	周囲温度 Operating Temperature (°C)	ロックナット 締付けトルク Lock nut tightening torque (N・m)
			引き側 Pull (N)	押し側 Push (N)					
QGB06		7.5	867	968	0.75	24.1	0.2~0.8	5~60	12

(注1) 供給空圧力0.6Mpaでの値です。  
(Note1) Value at supply air pressure 0.6Mpa

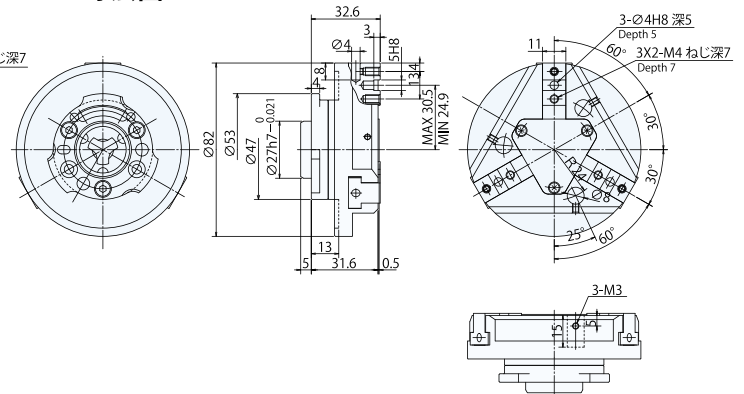
## QG20608

### ■ 寸法図 Dimensions



## QG30608

### ■ 寸法図 Dimensions



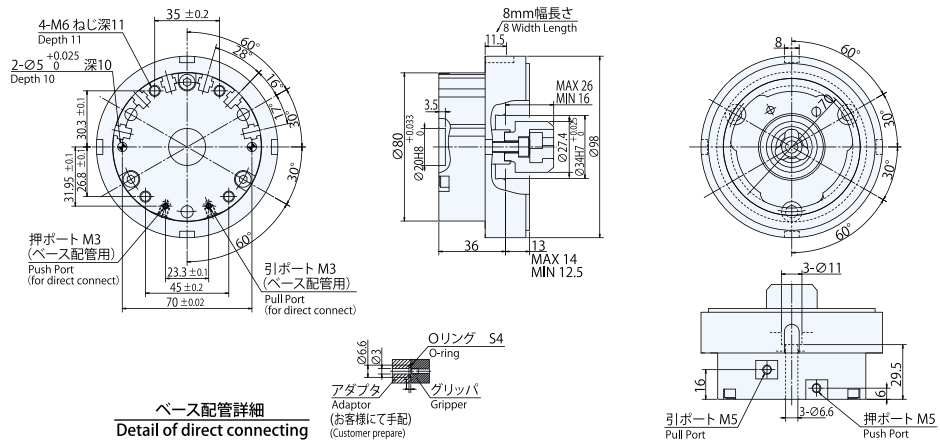
### ■ 仕様表 Specifications

型式 Model	項目 Item	適合ベース 型式 Base model	ジョースト ローク直径 Jaw Stroke (diameter) (mm)	把持力(注1) Gripping Force (Note1)			繰り返し精度 Repeatability (mm)	本体質量 Mass of products (kg)	使用空圧力 Working Air Pressure (Mpa)	周囲温度 Operating Temperature (°C)
				測定距離 Measurement Distance L (mm)	外径把握 O. D. Gripping (N)	内径把握 I. D. Gripping (N)				
QG20608		QGB06	11.2	20	750	800	±0.03	0.30	0.2~0.6	5~60
QG30608								0.33	0.2~0.8	

(注1) 供給空圧力0.6Mpaでの値です。  
(Note1) Value at supply air pressure 0.6Mpa

## QGB08

### ■寸法図 Dimensions



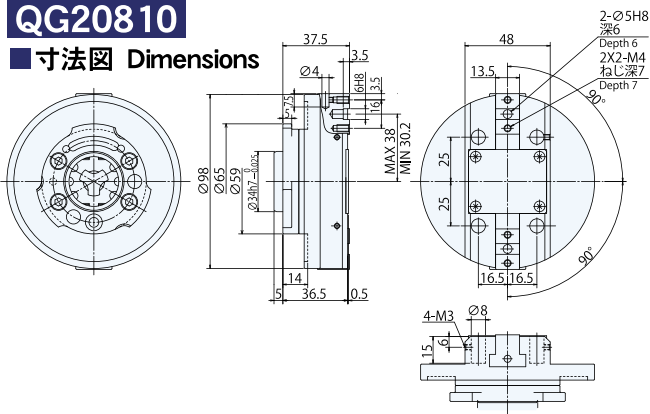
### ■仕様表 Specifications

項目 Item	ピストン ストローク Piston Stroke	ピストン推力 (注1) Piston Thrust (Note1)		本体質量 Mass of products	流体消費量 (cm <sup>3</sup> /往復) Amount of Air Consumption (cm <sup>3</sup> /Reciprocating)	使用空圧力 Working Air Pressure	周囲温度 Operating Temperature	ロックナット 締付けトルク Lock nut tightening torque
		引き側 Pull	押し側 Push					
型式 Model	(mm)	(N)	(N)	(kg)	(cm <sup>3</sup> /Reciprocating)	(Mpa)	(°C)	(N・m)
QGB08	10	1353	1506	1.15	50.2	0.2~0.8	5~60	20

(注1) 供給空圧力0.6Mpaでの値です。  
(Note1) Value at supply air pressure 0.6Mpa

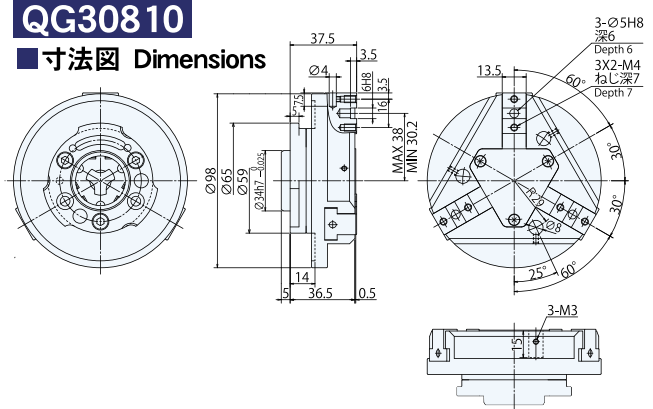
## QG20810

### ■寸法図 Dimensions



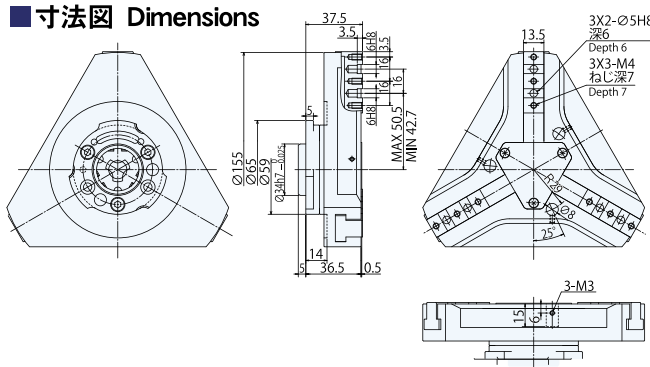
## QG30810

### ■寸法図 Dimensions



## QG30815

### ■寸法図 Dimensions



### ■仕様表 Specifications

項目 Item	適合ベース 型式 Base model	ジョースト ローク直径 Jaw Stroke (diameter)	把持力 (注1) Gripping Force (Note1)			繰り返し精度 Repeatability	本体質量 Mass of products	使用空圧力 Working Air Pressure	周囲温度 Operating Temperature
			測定距離 Measurement Distance L (mm)	外径把握 O. D. Gripping	内径把握 I. D. Gripping				
型式 Model		(mm)	(mm)	(N)	(N)	(mm)	(kg)	(Mpa)	(°C)
QG20810	QGB08	15.6	20	1010	1120	$\pm 0.03$	0.40	0.2~0.6	5~60
QG30810							0.55		
QG30815							0.9		

(注1) 供給空圧力0.6Mpaでの値です。  
(Note1) Value at supply air pressure 0.6Mpa