

精密作業に最適な反転ハンド。

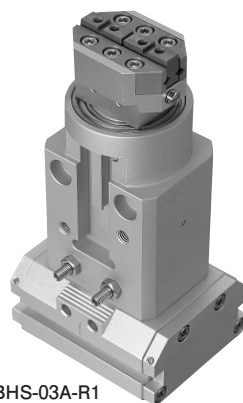
特長

■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

大きさ 旋回センサ 角度 オプション センサ・個数 特殊仕様

オプション ----- BHS-01AS-R1-D-ET3LS2-Z

大きさ		旋回センサ		角度		オプション		センサ・個数	
記号	名称	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

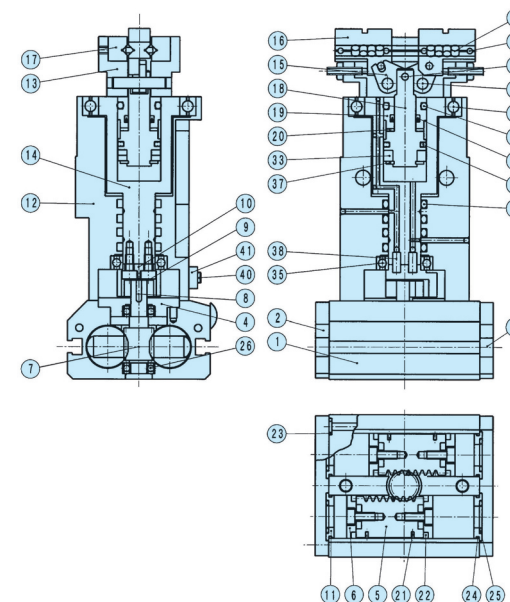
オプションの仕様の詳細は ▶ 42P
センサの仕様の詳細は ▶ 364P

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

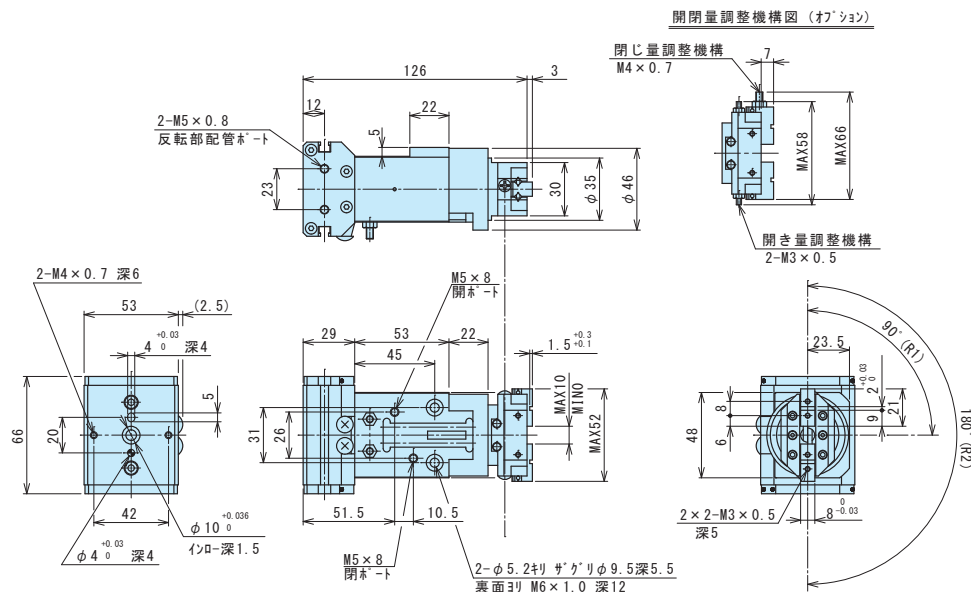
No.	BHS-01AS	BHS-03AS	BHS-04AS	BHS-05AS	BHS-06AS
22	PSD-16	PSD-16	PSD-20	PSD-25	PSD-30
23	S-4	S-4	S-4	S-4	S-4
24	φ14×φ1	φ14×φ1	φ18×φ1	φ22.3×φ1.02	φ28×φ1
25	S-10	S-10	S-14	S-18	S-22
29	PSD-12	PSD-16	PSD-20	PSD-25	PSD-32
30	MYA-6	MYA-8	MYA-10	MYA-12	MYA-16
31	P-9	P-12	P-16	P-21	P-26
32	P-12	P-12	P-15	P-20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

ロボット周辺機器
RJA-G
RJH
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

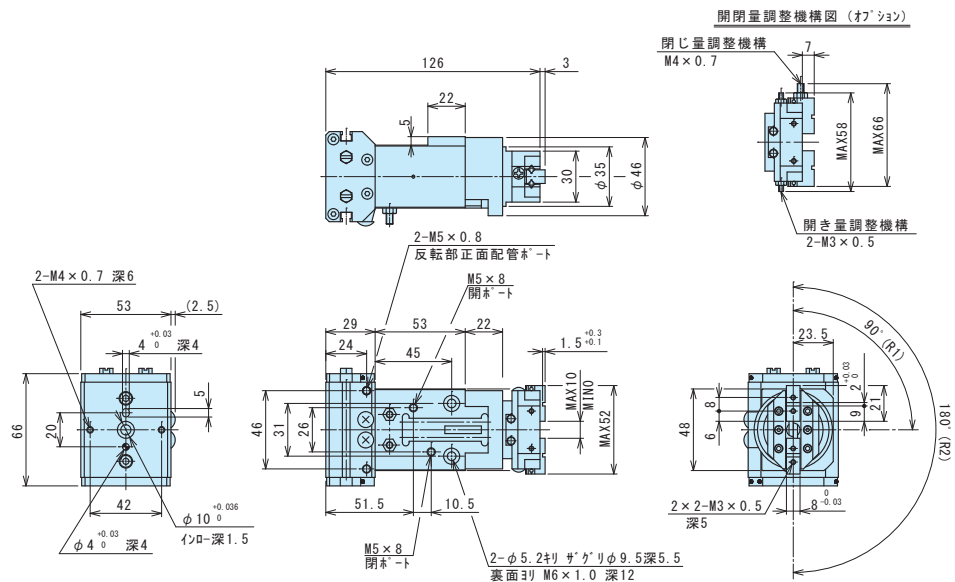
外形図

■BHS-03A (最適把持力 30N~50N)

BHS-03A 標準

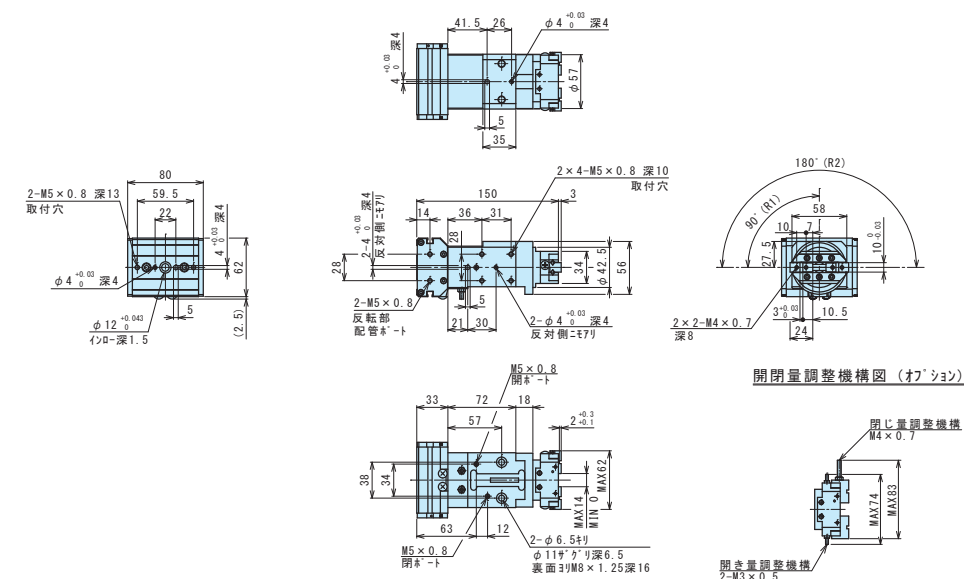


BHS-03A-PF

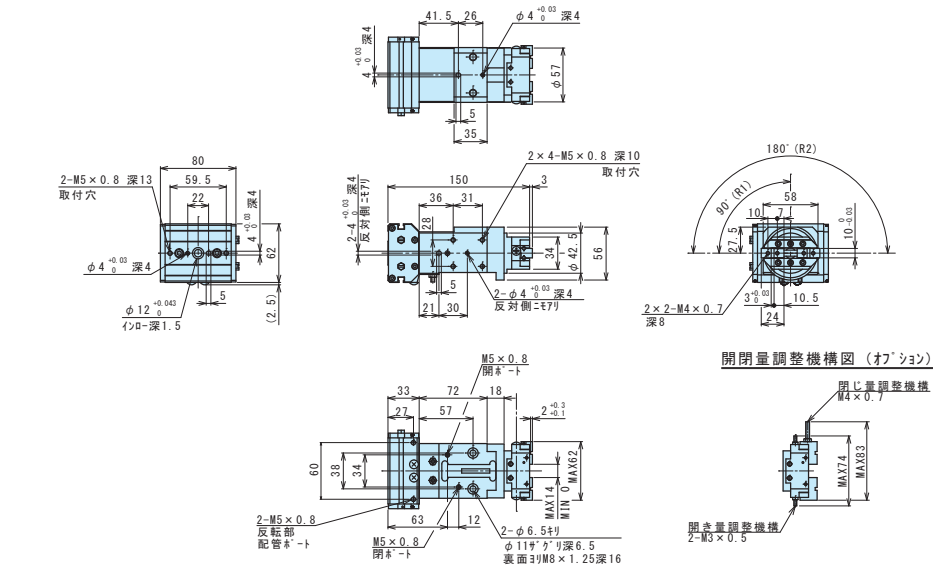


■BHS-04A (最適把持力 40N~80N)

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

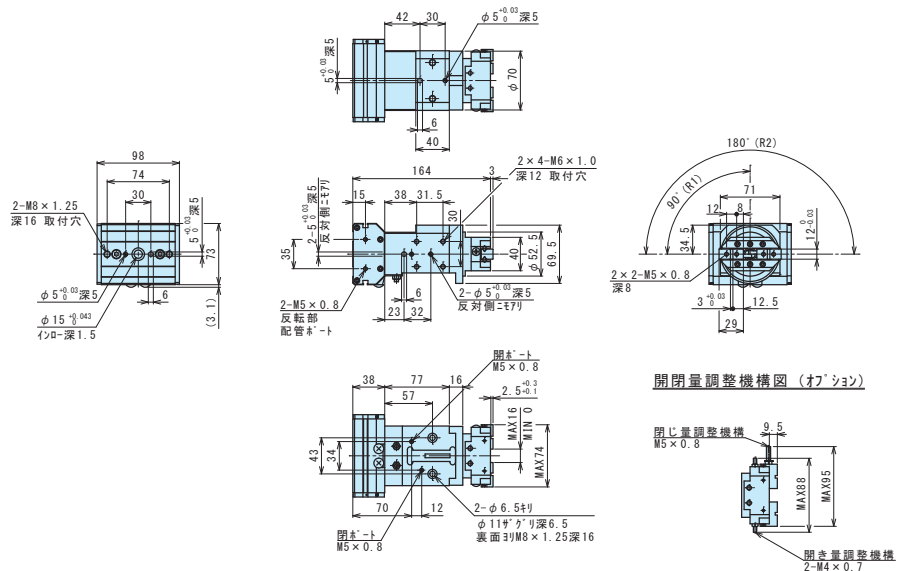
BHS

コンベア

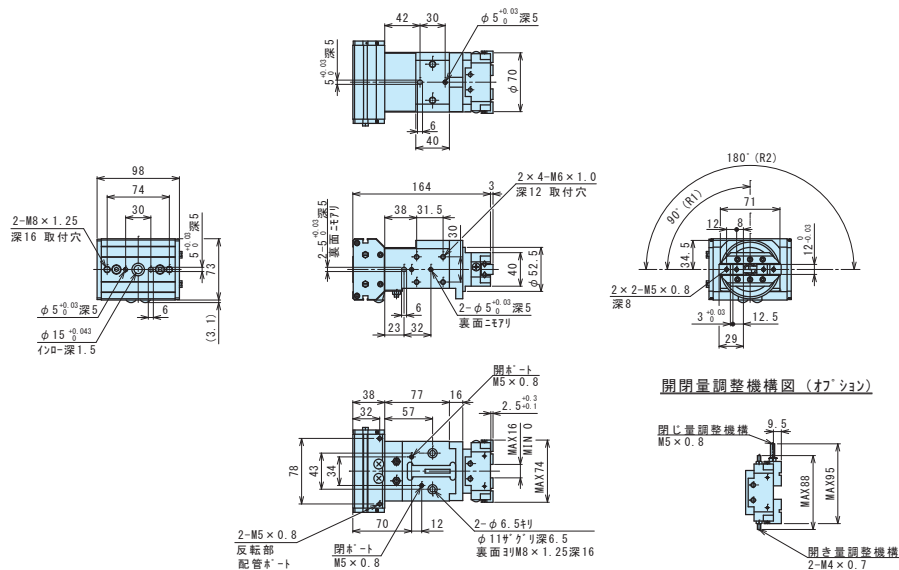
外形図

■BHS-05A (最適把持力 80N~150N)

BHS-05A 標準

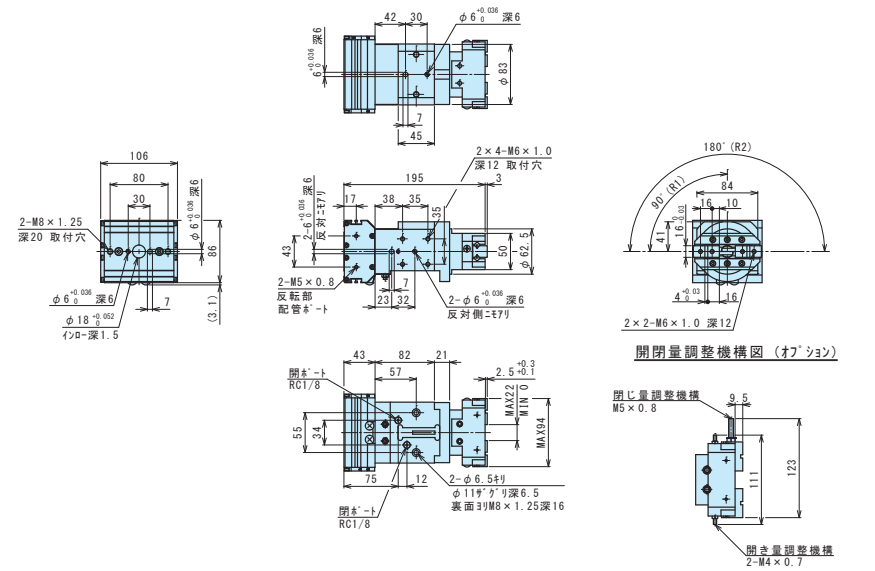


BHS-05A-PF

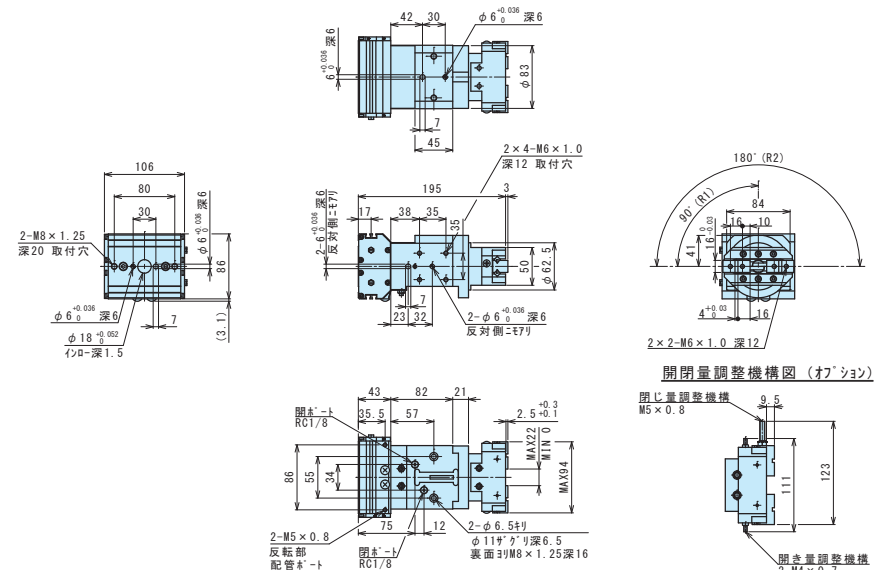


■BHS-06A (最適把持力 100N~250N)

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

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

コンパ

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

コンパ