

ハンド&チャック

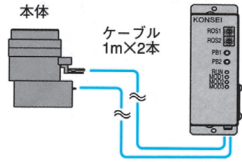
(株)近藤製作所

103511

モーターインデックス



●標準セット内容



DRAシリーズ

- スペースの限られた工程での位置制御に最適。
- 位置制御が可能(最大16点) ●速度制御が可能。 ●ブレーキ保持機能付き。
- 電磁ノイズがでない。 ●小型、軽量、クリーンルームクラス10相当。

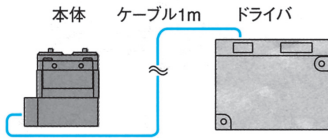
型 式	DRA-01A-EC	DRA-10A-EC
価 格	生産中止品	生産中止品
駆動源	DC24V ± 10%	DC12V ± 10%
周囲温度 ()	-10 ~ 50	
旋回角度	± 1620°	
定格トルク (N・m)	0.05	0.5
最大トルク (N・m)	0.1	1.0
保持トルク (N・m)	0.1	1.0
耐荷重	スラスト (N)	420
	ラジアル (N)	420
許容モーメント (N・m)	7.7	38.3
許容運動エネルギー (J)	0.0118	0.118
停止精度 (分)	± 6	± 6
旋回速度 (min ⁻¹)	30 ~ 250	10 ~ 150
本体質量 (kg)	0.12 α (ケーブル1m、コネクタを除く)	0.5 α (ケーブル1m、コネクタを除く)
対応コントローラ	DHBA-01A	DHBA-02A
制御可能項目	位置制御：ティーチングポイント16点(分解能：11分) 速度制御	

注) DRA-01A-ECはD6030、DRA-10A-ECはD6060のドライバが必要になります。

モーターハンド&チャック



●標準セット内容



DHB・DCAシリーズ

- 小型軽量・クリーンルームクラス10相当。 ●高精度リニアガイドの採用。
- 電磁ノイズ無し。ブレーキ保持機能付き。 ●把持力制御が可能(4 ~ 20N)

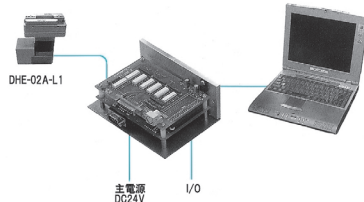
型 式	DHB-02A			DCA-02A
	標準	L1	L2	
価 格	生産中止品	生産中止品	生産中止品	生産中止品
駆動源	DC24V ± 1%			
周囲温度 ()	-10 ~ 50			
動作ストローク (mm)	5	9	40	10
把持力 (N)	4 ~ 20			
動作時間(秒/ストローク)	0.1 ~ 0.4	0.2 ~ 0.8	0.6 ~ 3.2	0.2 ~ 0.8
繰り返し精度 (mm)	± 0.01			
本体質量 (kg)	0.14	0.18	0.23	0.24
対応ドライバ	D6030			
制御可能項目	●速度制御 ●把持力制御			
型式	-EC	-L1-EC	-L2-EC	-EC
停止精度	± 0.1			
本体質量 (kg)	0.16	0.2	0.25	0.26
対応コントローラ	DHBA-01A			
制御可能項目	●位置制御：ティーチングポイント16点(分解能：0.025mm) ●速度制御 ●把持力制御			

注) ドライバD6030が必要になります。

サーボハンド



システム構成図



DHEシリーズ

- 位置、速度、把持力3種類の制御が可能。
- 把持力、爪の位置をパソコンから簡単に制御できます。
- オールインワンでドライバ、コントローラ、エンコーダをハンド本体に内蔵。
- 簡単にプログラムができます。 ●高精度リニアガイド採用。 ●最大把持力350N
- 電磁波の影響を受けずらくノイズに強い。

型 式	DHE-20A-L1	DHE-10A	DHE35A	
価 格	165,000	168,000	185,000	
動作ストローク (mm)	40	11	20	
最大爪長さ (mm)	150	100	130	
把持力 (N)	20	100	350	
質量 (kg)	0.7	1.5	2.7	
モーメント	Mx (N・m)	0.85	3.59	11.18
	My (N・m)	0.85	3.31	10.48
	Mz (N・m)	0.89	1.51	4.9
	F (N)	57	145	288
駆動源	DC24V ± 10%			
消費電流	定格ルク時(A)	1.5	2.6	
	最大ルク時(A)	1.8	3.4	
周囲温度	0 ~ 40			
周囲湿度	90%RH 以下			
リード線 (芯)	12			
制御可能項目	●位置制御 25ポジション記憶 ●速度制御 パラメータを専用ソフトによる通信にて設定 ●把持力制御 パラメータを専用ソフトによる通信にて設定			

空圧・油圧・真空
1
直動システム・関連
ロボットFA
制御・検出・計測
駆動回転
軸受・素材・機械
動力伝達・伝動
搬送・運搬
ポンプ・送風機・粉体
工場設備・環境