

CONVUM

ROBOT HAND KIT

Ver.3



ロボットハンドキット

ハンドと真空パッドを一体で提案



面倒なハンド設計不要
&
ロボットへの直接取付可能

株式会社 **妙徳**
<https://www.convum.co.jp/>

〒146-0092 東京都大田区下丸子 2-6-18
TEL.03-3759-1491 FAX.03-5741-7020

ROBOT HAND KIT ロボットハンドキット

ハンドと真空パッドを一体で提案

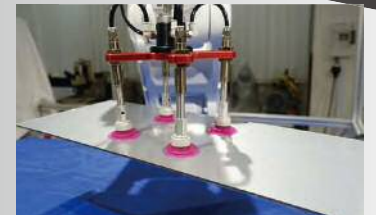
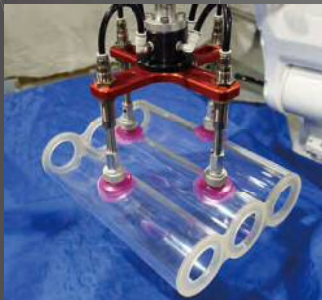
面倒なハンド設計不要
&
ロボットへの直接取付可能



KDP
TYPE

FI/FH/FE
TYPE

FX
TYPE

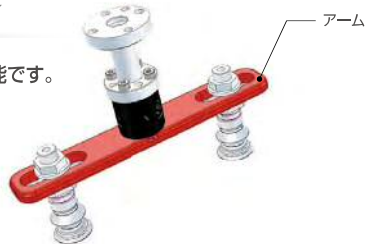


各タイプの特徴

FIタイプ

小型ロボット向け
I型のロボットハンド

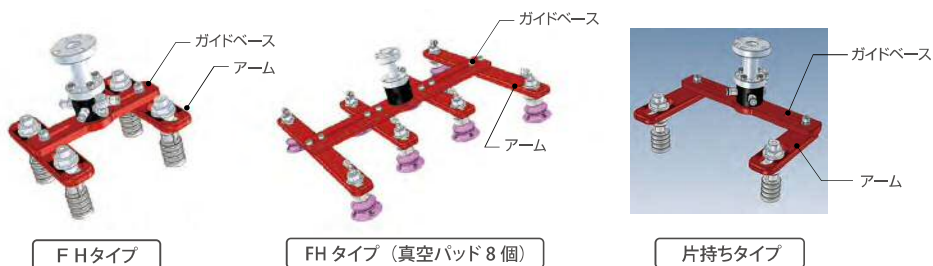
一直線上アームの任意の位置に真空パッド2個のレイアウトが可能です。
対象ワークによってアームの長さの選択も可能です。



FHタイプ

小、中型ロボット向け
H型のロボットハンド

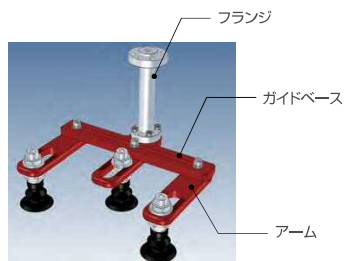
ガイドベースとアームを任意に組み合わせることができます。アーム内で4個の真空パッドの位置が調整可能です。
大きいサイズのガイドベースはアームを増やす事もでき真空パッド最大8個の取付けが可能です。
組み合わせによって、2個の真空パッドの位置調整が可能な片持ちタイプにもなります。



FEタイプ

小型ロボット向け
E型のロボットハンド

ガイドベースとアームを任意に組み合わせることができます。
アームで3個の真空パッドの位置調整が可能です。
フランジをセンターに配置し、アームによっては真空パッド6個を取付けることも可能となっています。



FXタイプ

中型ロボット向け
X型のロボットハンド

アームで4個の真空パッドの位置が調整可能です。
より剛性に優れるタイプとなります。



KDPタイプ

パラレルリンクロボット、小型ロボット向け
ロボットへのダイレクト取付けタイプ

真空パッド位置は固定式で、真空パッドが1個取付け出来るタイプと1個～3個取付け出来るタイプ^{注)}があります。

注) 真空パッドを最大3個取付け可能。1個あるいは2個取付けの場合、残りのねじ穴をプラグで栓をする必要があります。



バッファ式金具付 パッド取付フランジセットタイプ

当社のM8、M14バッファ式バッファ金具付パッドが簡単にロボットに取付け出来るフランジセット(PCD31.5対応)です。



じゃばらタイプバッファ式金具付パッド取付状態

独泡タイプバッファ式金具付パッド取付状態

対応ロボット一覧

対応ロボット一覧

メーカー	カテゴリー	ロボット形式	可搬重量 (kg)	制御軸数	メーカーオプションフランジ形式	取付ねじ	アタッチメント形式	適合フランジ形式		
IAI	スカラ	IXP-3N1808 (3N2508)	定格1.0 ~ 最大3.0	制御軸数 3/4	IXP-FL-1	4-M3	CRK-AT3P350-IXPFL1	CRK-FL3P250L##B12		
		IXP-4N1808 (4N2508)								
		IXP-3N35## (4N3515)								
		IXP-3N45## (4N3515)								
		IXP-3N55## (4N5520)	定格2.0~ 最大6.0	IXP-FL-2	4-M4	CRK-AT3P350-IXPFL2	CRK-FL3P250L##B12			
		IXP-3N65## (4N6520)								
		IX-NNN2515H/3515H								
		IX-NSN5016H/6016H								
IX-NNN50##H/60##H	定格1.0~ 最大3.0	制御軸数 4	IX-FL-2	4-M5	CRK-AT3P500-IXFL2	CRK-FL3P250L##B12				
IX-NSN5016H/6016H										
IX-NNN50##H/60##H	定格2.0~ 最大10.0	IX-FL-1	4-M5	CRK-AT7P600-IXFL1	CRK-FL3P250L##B12 CRK-FL7P315L##B12					
IX-NSN5016H/6016H										
デンソー ウェーブ	スカラ	HS035A1-N/#	5.0	制御軸数 4	HS-5G	4-M5	CRK-AT5P600-HS5G	CRK-FL3P250L##B12		
		HS045A1-N/#								
		HS055A1-N/#								
		HS-4535								
		HS-4545								
		HS-4555								
		HSR048 (床置、天吊ﾀﾞｲｱ)	8.0	HSR	4-M5	CRK-AT8P600-HSR	CRK-FL7P315L##B12			
		HSR055 (床置、天吊ﾀﾞｲｱ)								
HSR065 (床置、天吊ﾀﾞｲｱ)										
不二越	垂直多関節	MZ04-01 (MZ04D-01)	4.0	寸法共通	オプション なし	4-M5	CRK-AT4P535-MZ04	CRK-FL7P315L##B12		
		MZ04E-01 (MZ04DE-01)								
		MZ07-01 (MZ07P-01)	7.0						4-M5	CRK-AT7P600-MZ07
		MZ07L-01 (MZ07LP-01)								
ヤマハ 発動機	スカラ	YK250XG-150-F (フランジ取付仕様)	5.0 (4.0)	制御軸数 4	YK φ16	4-M4	CRK-AT5P452-YKφ16	CRK-FL3P315L##B12		
		YK350XG-150-F (フランジ取付仕様)								
		YK400XG-150-F (フランジ取付仕様)								
		YK500XGL-##-F (フランジ取付仕様)								
		YK600XGL-##-F (フランジ取付仕様)								

※メーカーは50音順
 ※上記以外のロボットについては、弊社営業担当にお問合せください。
 ※ロボット、メーカーオプションフランジはご用意ください。
 ※デンソー、不二越の上記ロボットは中空の使用可能です。

【構成図】



対応ロボット一覧

ロボットに直接取付け可能なタイプ

対応ロボット一覧

メーカー	カテゴリー	ロボット形式	可搬重量 (kg)	ROBOTフランジ P.C.D	フランジボス内径	取付ねじ	適合フランジ形式	図面番号			
オムロン	スカラ	Cobra350	5.0	P.C.D.50	φ41.15	4-M6	CRK-FL3P500L50B41	⑨			
		eCobra600	5.5				CRK-FL3P500L50B38	⑧			
		eCobra800									
	パラレルリンク	Hornet565 (形1720┃-45604)	3.0		φ38+0.02/-0				CRK-FL7P500L50B38	⑩	
		Hornet565 (形1720┃-45600)	8.0				CRK-FL3P500L50B41	⑨			
		Quattro800	4.0				φ41.15+0.02/-0	CRK-FL7P500L50B41	⑪		
		Quattro650	6.0								
	垂直多関節	Viper650	5.0		P.C.D.31.5		φ20H7	4-M5	CRK-FL7P315L##B20	⑦	
		Viper850									
	川崎重工業	スカラ	duAro		各アーム2.0		P.C.D.31.5	φ20H7	4-M5	CRK-FL3P315L##B20	④
パラレルリンク			YF002N	2.0	P.C.D.25	Rc1/8 air port	4-M4	CRK-FL3P250L##BZ	②		
		YF003N	3.0	P.C.D.31.5				φ20H7	4-M5	CRK-FL3P315L##B20	④
垂直多関節		RS003N			5.0	P.C.D.31.5	φ20H7			4-M5	CRK-FL7P315L##B20
		RS005N									
		RS005L									
RC005L											
デンソーウェーブ	垂直多関節	VP5243	3.0	P.C.D.31.5	φ20H7	4-M5	CRK-FL3P315L##B20	④			
		VP6242	2.5				CRK-FL7P315L##B20	⑦			
		VS-050	4.0								
		VS-060	7.0				P.C.D.31.5	φ20H7	4-M5	CRK-FL7P315L##B20	⑦
		VS-068									
		VS-087									
		VS-6556 (VS-6556-B)									
		VS-6577 (VS-6577-B)									
東芝機械	垂直多関節	TV600	3.0	P.C.D.31.5	φ20H7	4-M5	CRK-FL3P315L##B20	④			
		TV800	5.0				CRK-FL3P315L##B20	④			
		TV1000					CRK-FL7P315L##B20	⑦			
		TVL500	3.0				CRK-FL3P315L##B20	④			
		TVL700	4.0 (5.0)				CRK-FL3 (7)P315L##B20	④、⑦			
ユニバーサルロボット	垂直多関節	UR3	3.0	P.C.D.50	φ31.5H7	4-M6	CRK-FL3P500L50B31.5	⑫			
		UR5	5.0				CRK-FL7P500L50B31.5	⑬			
		UR10	10.0								

*ロボットフランジ詳細寸法はP19~20をご確認ください。

メーカー	カテゴリー	ロボット形式	可搬重量 (kg)	ROBOTフランジ P.C.D	フランジボス内径	取付ねじ	適合フランジ形式	図面番号
ファナック	パラレルリンク	M-2IA/3A	3.0	P.C.D.20	φ14H8	4-M4	CRK-FL3P200L##B14	①
		M-2IA/3AL						
		M-2IA/3S						
		M-2IA/3SL						
	垂直多関節	LR Mate 200iD/4S	4.0	P.C.D.31.5	φ20H7	4-M5	CRK-FL7P315L##B20	⑦
		LR Mate 200iD/4SC						
		LR Mate 200iD/4SH	7.0					
		LR Mate 200iD (50iD) /7L						
		LR Mate 200iD/7WP	7.0					
		LR Mate 200iD/7C						
LR Mate 200iD/7LC								
協働	CR-4iA	4.0	P.C.D.31.5	φ20H7	4-M5	CRK-FL7P315L##B20	⑦	
	CR-7iA	7.0						
	CR-7iA/L							
三菱電機	垂直多関節	RV-2FR (B)	3.0	P.C.D.31.5	φ20H7	4-M5	CRK-FL3P315L##B20	④
		RV-2FRL (B)						
		RV-2F (B)						
		RV-2FL (B)	4.0					
		RV-4F (M) (C)						
		RV-4FL (M) (C)	7.0					
		RV-4FR (M) (C)						
		RV-4FRL (M) (C)						
		RV-7F (M) (C)	7.0					
		RV-7FL (M) (C)						
		RV-7FLL (M) (C)						
		RV-7FR (M) (C)						
		RV-7FRL (M) (C)						
RV-7FRLL (M) (C)								
安川電機	垂直多関節	MOTOMAN-MH3F	3.0	P.C.D.31.5	φ20H6	4-M5	CRK-FL3P315L##B20	④
		MOTOMAN-MH5S II (5F)	5.0					
		MOTOMAN-MH5LS II (5LF)	7.0					
		MOTOMAN-GP7						
		MOTOMAN-GP8	8.0					
	パラレルリンク	MOTOMAN-MPP3S	3.0		φ20H7	CRK-FL7P315L##B12	⑤	
		MOTOMAN-MPP3H						