

特点

■自动交换多个卡爪及子体。

可大幅缩短设置变更时间,同时实现多种工件的生产自动化。

■标准配备防掉落机构。

即使驱动源关闭卡爪及子体也可夹持,可防止损坏卡爪及周边设备。

■选项丰富。

备有电极(信号引脚15根、带信号电缆、带D-sub连接器)、子体台架(1个用、2个用)、止回阀等多种选项。



KHC-5

■仅选项

KHC - 5 RS - D1 仅KHC-5的本体侧电极(15针)单独购买。

尺寸		零件		选项	
记号		记号	名称	记号	名称
1		RS	仅本体侧	D1	带电极(15针)
5		HS	仅子体快换器侧	D2	带电极+信号电缆(1m)
10		S	仅其他选项	D3 ^{※1} _{※2}	带电极+D-sub连接器(插座)
20				Z	特殊规格

※1 KHC-1R除外
※2 对方直线连接器是DA-15P-NR。

型号表示方法

■KHC本体侧

标准 ----- KHC-1R

选项 ----- KHC - 5 R - D1 KHC-5本体侧安装D1规格的电极。

尺寸		零件		选项	
记号		记号	名称	记号	名称
1		R	仅本体侧	D1	带电极(15针)
5				D2	带电极+信号电缆(1m)
10				D3 ^{※1} _{※2}	带电极+D-sub连接器(插座)
20				B ^{※1}	止回阀
				Z	特殊规格

※1 KHC-1R除外
※2 对方直线连接器是DA-15P-NR。

■子体快换器侧

标准 ----- KHC-1H

选项 ----- KHC - 5 H - D1 KHC-5子体快换器侧安装子体侧电极。

尺寸		零件		选项	
记号		记号	名称	记号	名称
1		H	仅子体快换器侧	D1 ^{※4}	子体侧电极
5				D2	带电极+信号电缆(1m)
10				D3 ^{※1} _{※2}	带电极+D-sub连接器(插座)
20				Z	特殊规格

※1 KHC-1H除外
※2 对方直线连接器是DA-15P-NR。

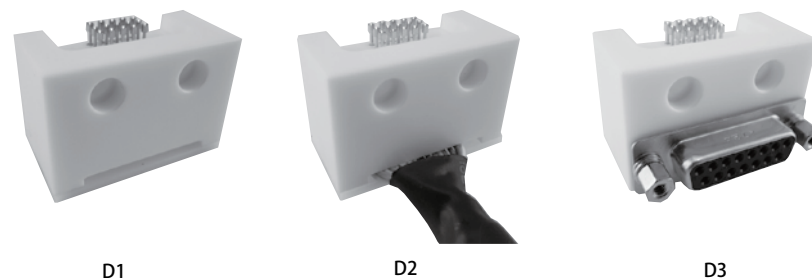
※4 从2018年开始型号表示从「D」变成了「D1」。规格·外观尺寸没有变化、具有兼容性。

规格

型号	KHC-1	KHC-5	KHC-10	KHC-20
可搬送质量 (kg)	1	5	10	20
外径尺寸 (mm)	φ45	φ64	φ78	φ88
连接时全长 (mm)	36	43	49	56
驱动源	空气0.3~0.7MPa			
环境温度 (°C)	5~60			
重复精度 (mm)	±0.01			
连接轴力 (N)	78	245	676	1087
连接时力矩 (N·m)	3.1	11.8	34.3	76.6
连接时扭矩 (N·m)	8.6	12.8	16	18.9
本体质量 (kg)	R侧	0.112	0.24	0.45
	H侧	0.075	0.11	0.2
空气接口 ^{※3}	6个			
电气接口 (选项)	D1: 带电极(15针) D2: 电极+信号电缆(1.0m) D3: 电极+D-sub连接器 ※最大电流2A			

※3 空气使用压力范围: -100Pa~0.7MPa
无法保持真空

电极的种类

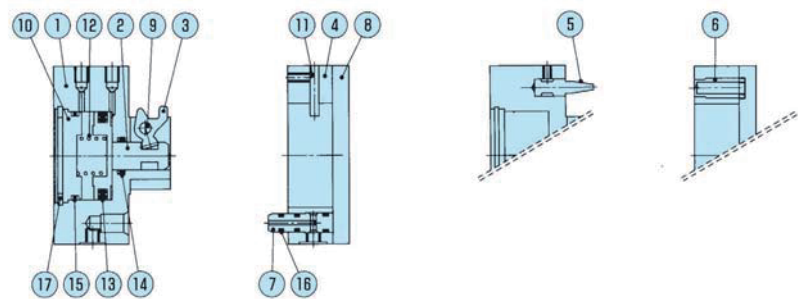


D1

D2

D3

内部结构图、零件及密封件列表



零件列表

编号	名称	材质	编号	名称	材质	编号	名称	材质
1	本体	铝	7	空气销	不锈钢	13	活塞密封	
2	活塞	不锈钢	8	子体板	铝	14	活塞杆密封	
3	转臂	碳钢	9	支点轴	碳钢	15	气缸密封	
4	子体快换器	铝	10	缸盖	铝	16	空气销密封	
5	定位销	不锈钢	11	驱动轴	高碳铬轴承钢	17	挡圈	
6	定位孔	不锈钢	12	弹簧	不锈钢			

密封件列表

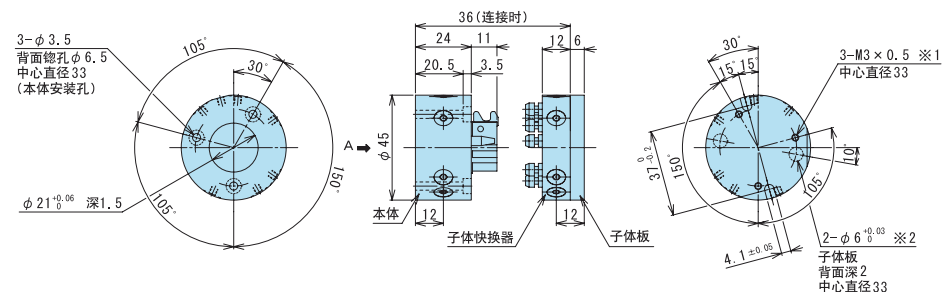
编号	KHC-1	KHC-5	KHC-10	KHC-20
13	PSD-20	PSD-32	PSD-50	PSD-63
14	MYA-8	MYA-10	MYA-14	MYA-16
15	$\phi 8 \times \phi 1$	S-29	S-48	S-60
16	S-3, S-4	S-4, S-5	S-4, S-5	S-4, S-5

外形图

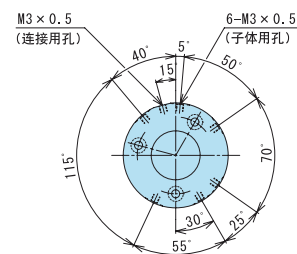
备有CAD数据。申请请参见 **K410P**

■KHC-1

KHC-1 标准

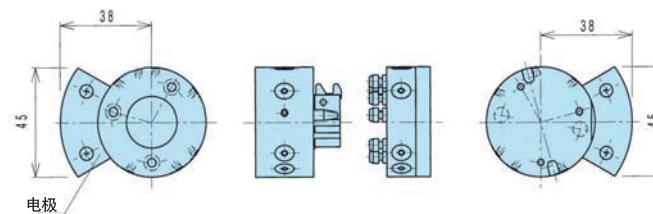


配管孔布置图(A部视图)



※1 为子体快换器与子体板的连接孔，不可使用。
 ※2 为子体板定位孔，不可使用。
 ※3 使用不同的板时，请在该板上开※1、※2的孔。

KHC-1R-D1·1H-D1

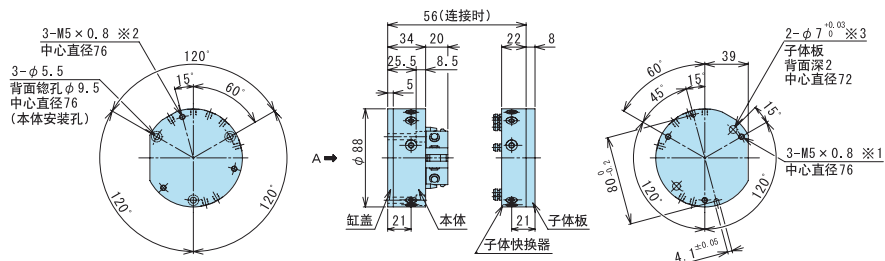


外形图

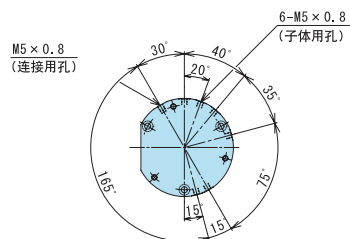
备有CAD数据。申请表请参见 **K410P**

■KHC-20

KHC-20 标准



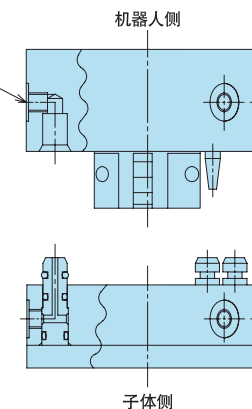
配管孔布置图(A部视图)



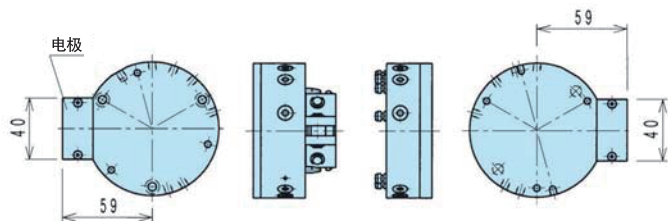
- ※1 为子体快换器与子体板的连接孔，不可使用。
- ※2 为子体板定位孔，不可使用。
- ※3 使用不同的子体板时，请在该板上开※1、※2的孔。

使用注意事项

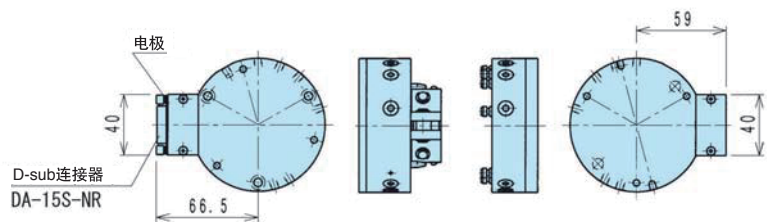
由于通向子体侧的气孔处于开放状态，
阅请使用“三位中封式”的产品。



KHC-20R-D1 (D2)·20H-D1 (D2)

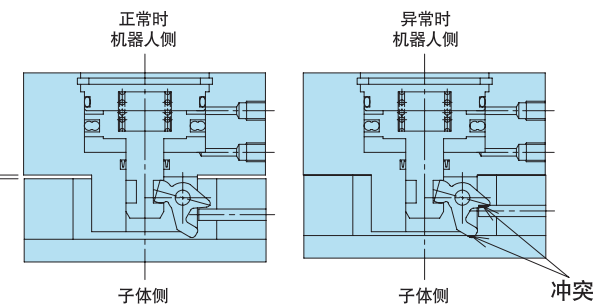


KHC-20R-D3·20H-D1 (D2)



请将机器人侧与子体侧
的间隙设置为1mm。供
给空气后，转臂会把子
体侧拉入，1mm的间隙
将消失。

若小于1mm，就会与子
体侧送出部发生碰撞。



机器人
周边设备

RJG

RJA·G

RJC
RJCC

RJF
RJFS

RJE
RJX

KHC

KHA
KHAC

KHB

KHE

技术资料

QRA·C

QRD

TNB

ZRA

ZRB

技术资料

EXL

EXS

CKR
CKRK

BHS

EXL

EXS

CKR
CKRK

BHS