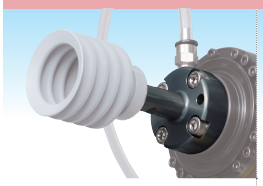
真空パッドまたはチャック1個取付専用ロボットハンド

HSタイプ

真空パッド・チャック用のフランジをラインナップ。
スプリング付真空パッドには、
使用用途に合わせて低発塵タイプも用意。

吸付ける



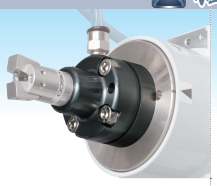
固定式真空パッド

スプリング式真空パッド

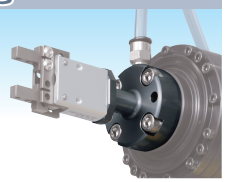
ECO PRODUCT

スプリング式真空パッド
低発塵タイプ

掴む



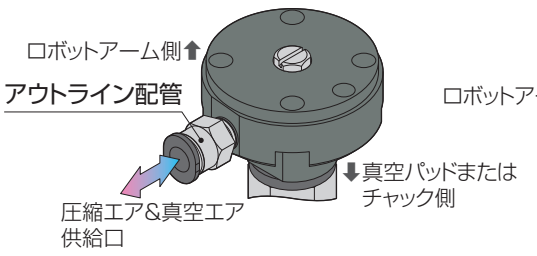
レバーチャック

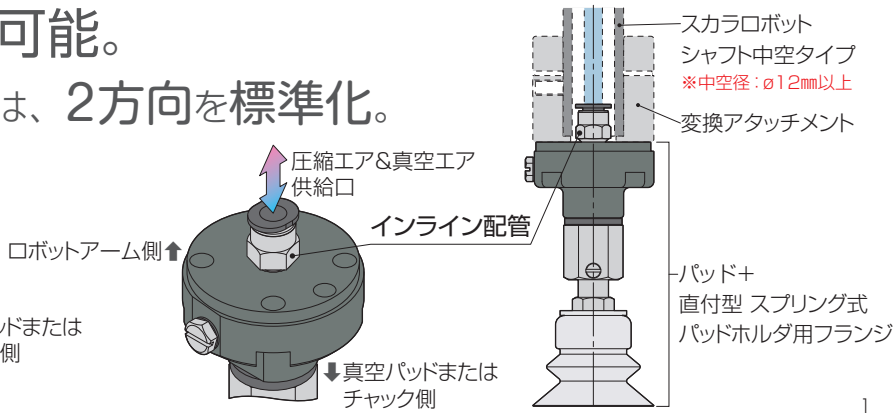


小型平行チャック

P.C.D. 31.5 M5にダイレクト取付け
ロボットフランジ変換アタッチメントを
各ロボットメーカーに合わせて用意。

スカラロボットのシャフト中空タイプへ取付けの場合、
インライン配管が可能。
フランジのエア配管は、2方向を標準化。





吸付ける

真空パッド取付けタイプ注文形式(例)

HS	P	-SS	-IC	-VP10RN-M4	-FH	-F15	-SC	C
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦	⑧	⑨

⑨. 接続ポート継手形状

記　号	C	L(※)
形　状	ストレート	エルボ
サイズ	適用チューブ外径：ø6㎜、ネジサイズ：M5×0.8	

※⑧でSLを選択の場合に限り選択可能。

⑧. 配管方向

記　号	-SC	-SL
方　向	インライン	アウトライン

⑦. フィルタ(オプション)

※フィルタの選定には、真空パッドのWebカタログをご覧ください。

⚠選定されたフィルタの形式先頭に必ず"-(ハイフン)"をご記入ください。

⑥. フリーホルダ(オプション)

※フリーホルダの選定には、真空パッドのWebカタログをご覧ください。

⚠選定されたフリーホルダの形式先頭に必ず"-(ハイフン)"をご記入ください。

⑤. パッド形式

※真空パッドの選定には、真空パッドのWebカタログをご覧ください。
※パッドネジ付セットのパッド接続記号：-M4, -M6のものから選択してください。
※包装袋用パッドは、直付型固定式ホルダのネジサイズ：M6を選択してください。

⚠選定された真空パッドの形式先頭に必ず"-(ハイフン)"をご記入ください。

④. 回転位置決めの要否

記　号	要　否
-IC	P.C.D. 31.5 M5フランジのロボットに装着する場合で、回転位置決めが必要な場合
無記入	回転位置決めが不要な場合

③. フランジ形状

記　号	-SS	-VPF	-LFC□(※)
形　状	固定式タイプ	スプリング式タイプ	スプリング式低発塵タイプ

※□には、ストロークを下表より選択してご記入ください。

記　号	5	10	15
ストローク(㎜)	5	10	15

②. 取付けタイプ

記　号	P
タイプ	真空パッド

①. 単体取付けタイプロボットハンド

真空パッド取付けタイプフランジ単体注文形式(例)

HS-HFRP001	M01	-IC
①	②	③

③. 回転位置決めの要否

記　号	要　否
-IC	P.C.D. 31.5 M5フランジのロボットに装着する場合で、回転位置決めが必要な場合
無記入	回転位置決めが不要な場合

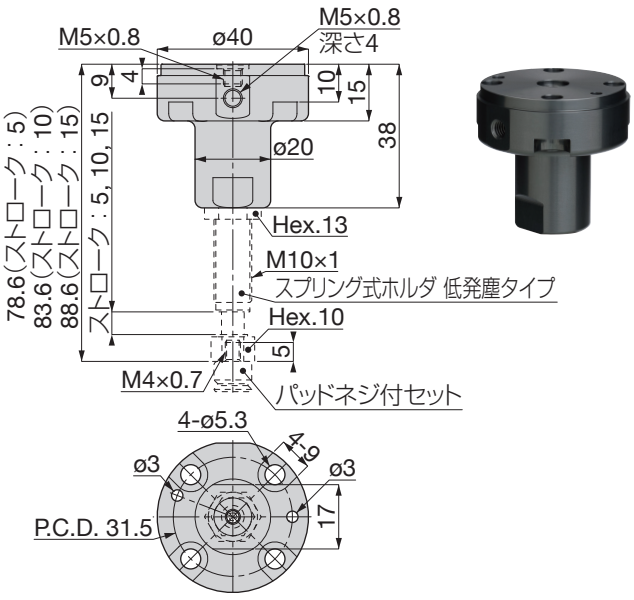
②. 適用真空パッドホルダ形状

記　号	形　状
M01	スプリング式パッドホルダ低発塵タイプ用 パッド接続記号：-M4
M02	スプリング式パッドホルダ低発塵タイプ用 パッド接続記号：-M6
M03	直付型スプリング式パッドホルダ用 ホルダ記号：VPF-M4, VPF-M6
M04	パッドネジ付セット用 パッド接続記号：-M4
M05	パッドネジ付セット用 パッド接続記号：-M6

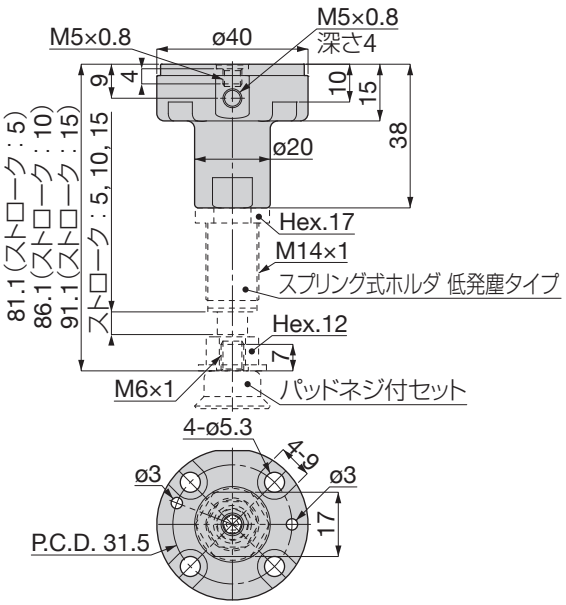
①. 真空パッド単体取付けタイプフランジ

真空パッド取付けタイプフランジ単体外観図

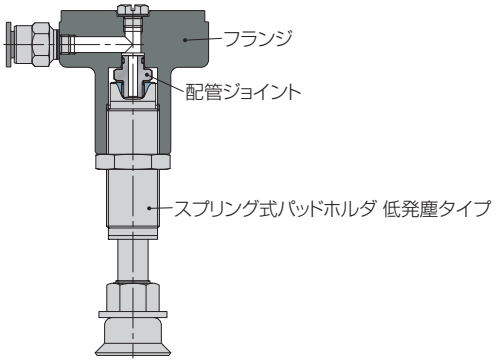
■スプリング式パッドホルダ 低発塵タイプ用
適用パッド接続記号：-M4
注文形式：HS-HFRP001M01



■スプリング式パッドホルダ 低発塵タイプ用
適用パッド接続記号：-M6
注文形式：HS-HFRP001M02



※スプリング式パッドホルダ 低発塵タイプとフランジの接続には、配管ジョイント（下図参照）が必要です。



フランジ配管ジョイント注文形式（例）

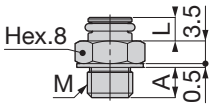
HS-CHJ001 ① **M02** ②

②. 適用真空パッドホルダ形状

記　号	形　状
M01	スプリング式パッドホルダ低発塵タイプ用 パッド接続記号：-M4
M02	スプリング式パッドホルダ低発塵タイプ用 パッド接続記号：-M6

①. フランジ配管ジョイント

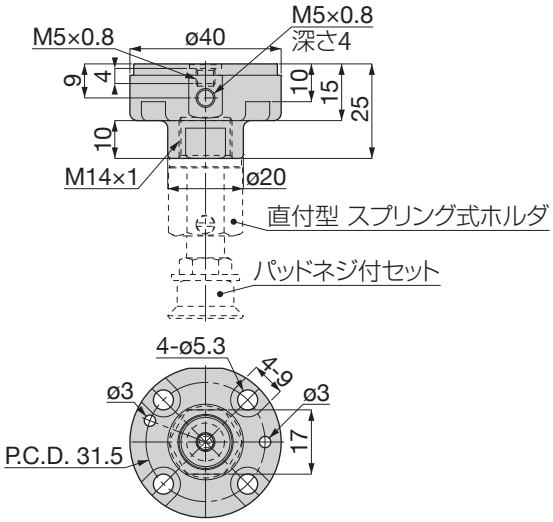
フランジ配管ジョイント外観図



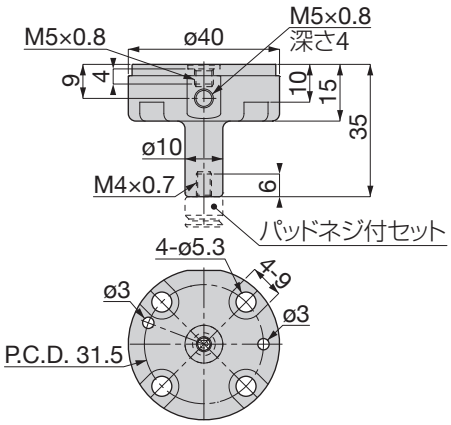
単位：㎜

注文形式	M	A	L	適用パッド接続記号
HS-CHJ001M01	M5×0.8	3	3.6	-M4
HS-CHJ001M02	M6×1	4	3.1	-M6

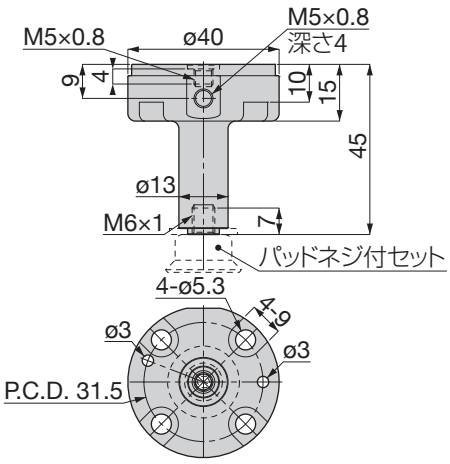
■直付型 スプリング式パッドホルダ用
適用ホルダ記号：VPF-M4, VPF-M6
注文形式：HS-HFRP001M03



■パッドネジ付セット用
適用パッド接続記号：-M4
注文形式：HS-HFRP001M04



■パッドネジ付セット用
適用パッド接続記号：-M6
注文形式：HS-HFRP001M05



チャック取付けタイプ注文形式(例)

HS	C	-IC	-CHB18-N	-CHK18	-ZE255A-2	-SC	C
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦	⑧

⑧. 接続ポート継手形状

記　号	C	L(※)
形　状	ストレート	エルボ
サイズ	適用チューブ外径：ø6㎜、ネジサイズ：M5×0.8	

※⑦でSL, SDを選択の場合に限り選択可能。

⑦. 配管方向

記　号	-SC	-SL	-SD(※)
方　向	インライン	アウトライン	小型平行チャックマルチタイプへ直接配管

※小型平行チャックマルチタイプの配管方向は、直接配管のみ。

⑥. 小型平行チャックマルチタイプ専用センサ(オプション)

記　号	-ZE12-1(※)	-ZE12-2(※)	無記入
センサ	1個	2個	無し

※記号内1にはリード線引出し方向：上出しの記号を、2にはリード線長さの記号をチャックのWebカタログをご覧いただき、選択してください。

⑤. 小型平行チャック用アタッチメント(オプション)

※アタッチメントの選定には、チャックのWebカタログをご覧ください。

⚠選定されたアタッチメントの形式先頭に必ず"-(ハイフン)"をご記入ください。

レバーチャック常時開用ツメブランク(オプション)

※ツメブランクの選定には、チャックのWebカタログをご覧ください。

⚠選定されたツメブランクの形式先頭に必ず"-(ハイフン)"をご記入ください。

無記入：アタッチメントまたはツメブランク無し

④. チャック形式

※チャックの選定には、チャックのWebカタログをご覧ください。

チャックタイプ	特記事項
小型平行マルチ	CHB18のセンタポート付タイプ以外から選択ください。
小型平行ベーシック	CHA10, CHA10Eから選択ください。
レバー	CHM11のシャンクタイプから選択ください。

⚠選定されたチャックの形式先頭に必ず"-(ハイフン)"をご記入ください。

③. 回転位置決めの要否

記　号	要　否
-IC	P.C.D. 31.5 M5フランジのロボットに装着する場合で、回転位置決めが必要な場合
無記入	回転位置決めが不要な場合

②. 取付けタイプ

記　号	C
タイプ	チャック

①. 単体取付けタイプロボットハンド

チャック取付けタイプフランジ単体注文形式(例)

HS-HFRC001	M01	-IC
①	②	③

③. 回転位置決めの要否

記　号	要　否
-IC	P.C.D. 31.5 M5フランジのロボットに装着する場合で、回転位置決めが必要な場合
無記入	回転位置決めが不要な場合

②. 適用チャック形状

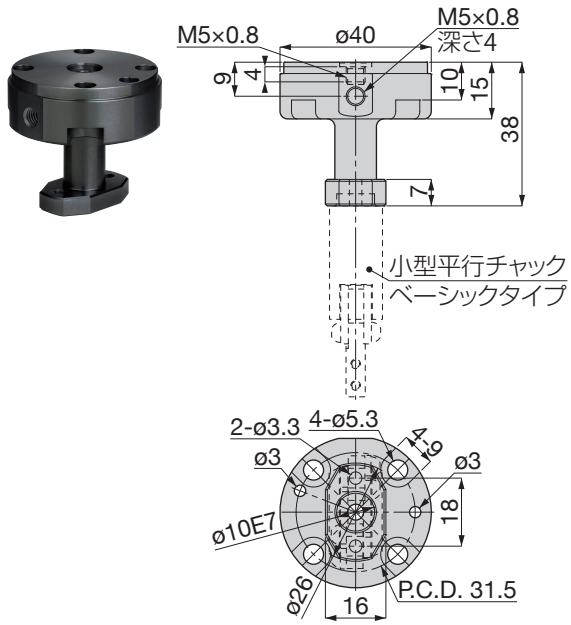
記　号	形　状
M01	レバーチャック シャンクタイプ用
M02	小型平行チャック ベーシックタイプ用
M03	小型平行チャック マルチタイプ用

①. チャック単体取付けタイプフランジ

チャック取付けタイプフランジ単体外観図

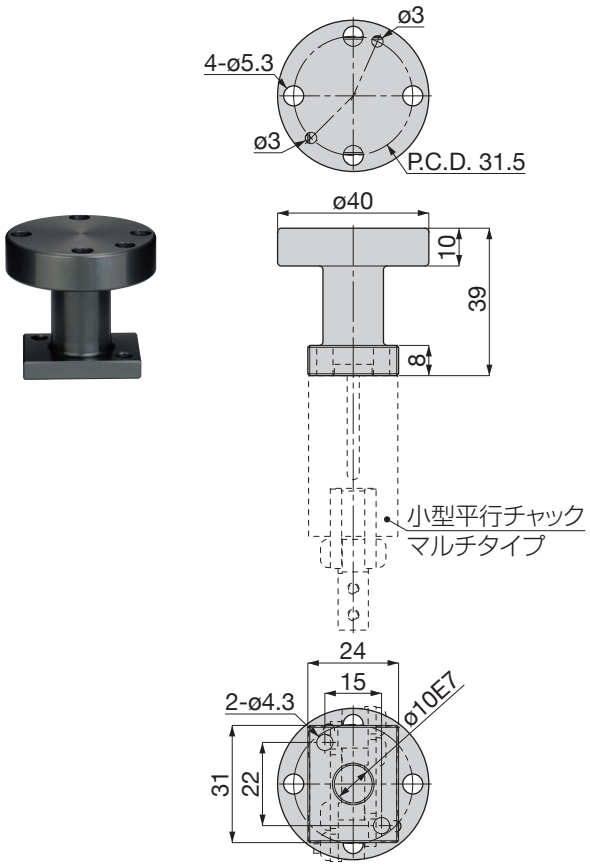
■小型平行チャック ベーシックタイプ用

注文形式：HS-HFRC001M02

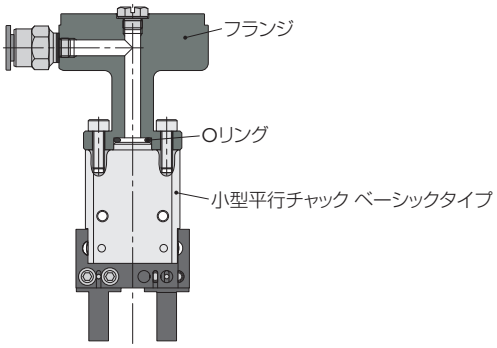


■小型平行チャック マルチタイプ用

注文形式：HS-HFRC001M03

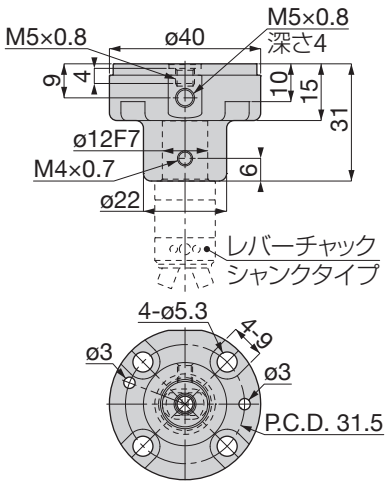


小型平行チャック ベーシックタイプ用フランジ構造図

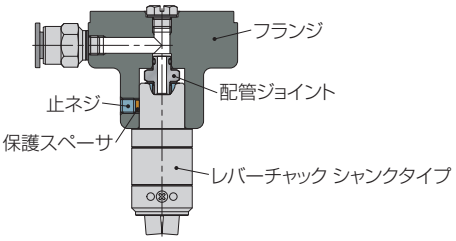


■レバーチャック シャンクタイプ用

注文形式：HS-HFRC001M01



※レバーチャック シャンクタイプとフランジの接続には、配管ジョイント（下図参照）が必要です。

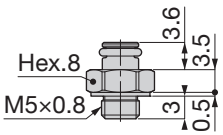


フランジ配管ジョイント注文形式（例）

HS-CHJ001M01
①

①. レバーチャック用 フランジ配管ジョイント

フランジ配管ジョイント外観図



単位：㎜

注文形式
HS-CHJ001M01

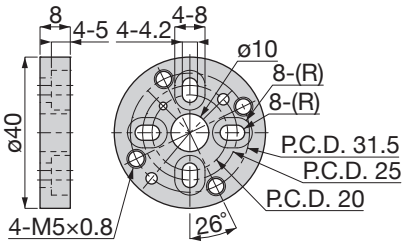
ロボットフランジ変換アタッチメント外観図(回転位置決め無しアタッチメントの場合)

■変換アタッチメント寸法一覧(P.C.D.側)

変換アタッチメント形式	ロボットフランジ側 P.C.D.(㎜)	ロボットフランジ側取付けネジ	回転方向位置ズレ(deg)
RFA002M01	20, 25(共用)	M4	26°
RFA002M07	25	M5	28°
RFA002M04	27		—
RFA002M03	31.5	M4	25°
RFA002M08	40	M6	28°
RFA002M06	50		—
RFA002M02	53.5, 60(共用)	M5	
RFA002M09	63	M6	

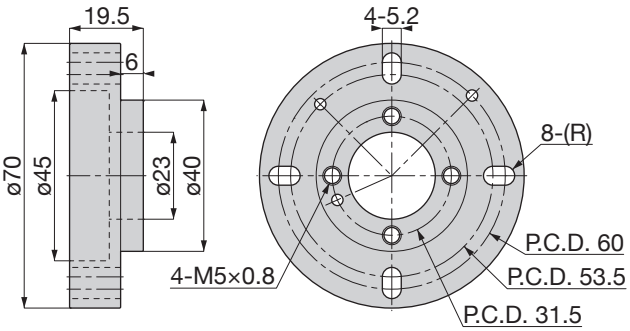
■P.C.D. 20, 25 M4フランジのロボット用

注文形式:RFA002M01



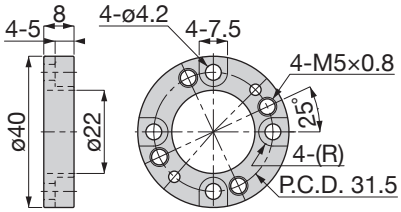
■P.C.D. 53.5, 60 M5フランジのロボット用

注文形式:RFA002M02



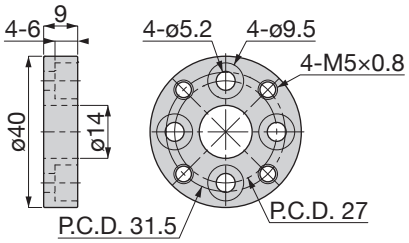
■P.C.D. 31.5 M4フランジのロボット用

注文形式:RFA002M03



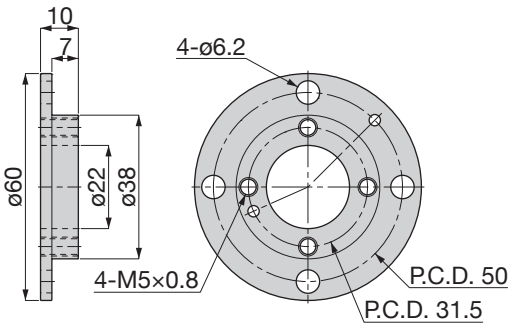
■P.C.D. 27 M5フランジのロボット用

注文形式:RFA002M04



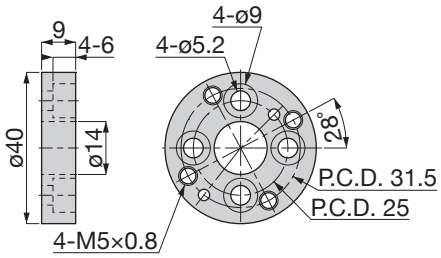
■P.C.D. 50 M6フランジのロボット用

注文形式:RFA002M06



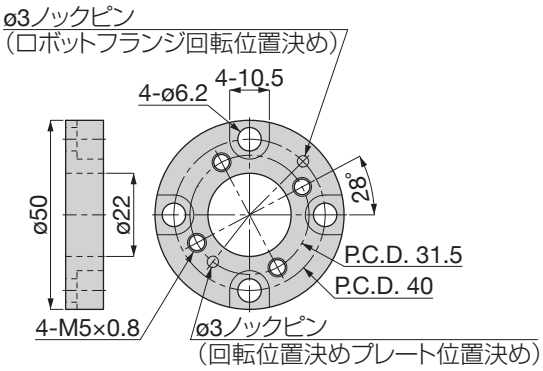
■P.C.D. 25 M5フランジのロボット用

注文形式:RFA002M07



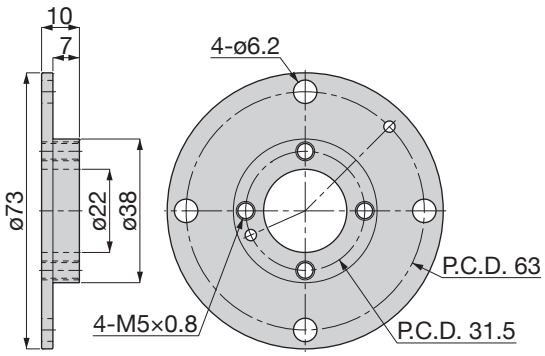
■P.C.D. 40 M6フランジのロボット用

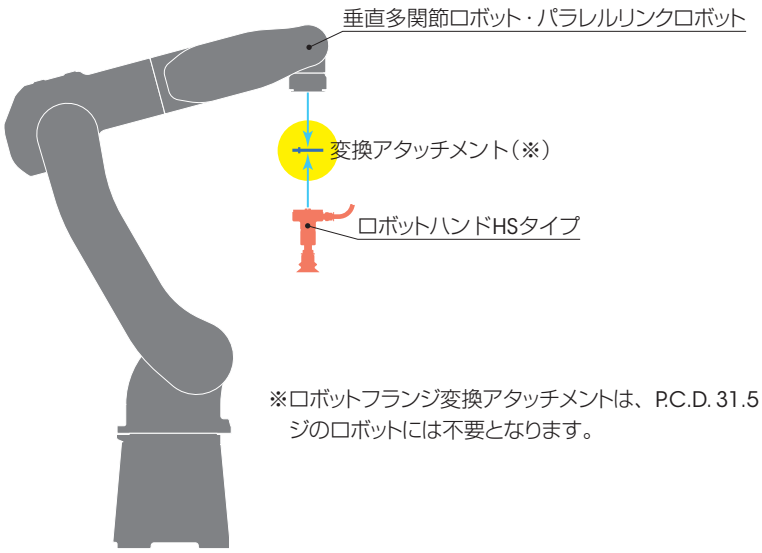
注文形式：RFA002M08



■P.C.D. 63 M6フランジのロボット用

注文形式：RFA002M09





※ロボットフランジ変換アタッチメントは、P.C.D. 31.5 M5フランジのロボットには不要となります。

吸付ける
掴む

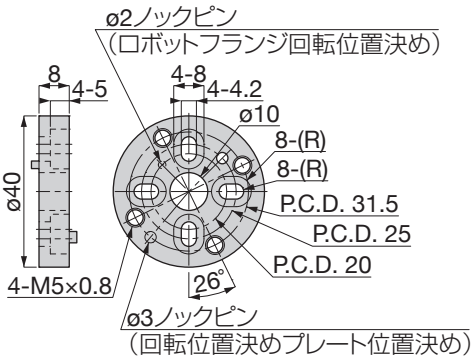
ロボットフランジ変換アタッチメント外観図（回転位置決め付アタッチメントの場合）

■変換アタッチメント寸法一覧（P.C.D.側）

変換アタッチメント形式	ロボットフランジ側 P.C.D.（㎜）	ロボットフランジ側 取付けネジ	回転位置決め			回転方向位置ズレ（deg）
			位置	ピン径（㎜）	飛出し量（㎜）	
RFA002M01-20C	20	M4	P.C.D. 上45°	ø2	2	26°
RFA002M01-25C	25			ø3		
RFA002M07-C		M5				28°
RFA002M04-C	27		中心から21.5㎜の位置			35°
RFA002M05-C	31.5	M4	P.C.D. 上45°			25°
RFA002M08-C	40	M6				28°
RFA002M06-C	50					—
RFA002M02-53.5C	53.5	M5				
RFA002M02-60C	60					
RFA002M09-C	63	M6				

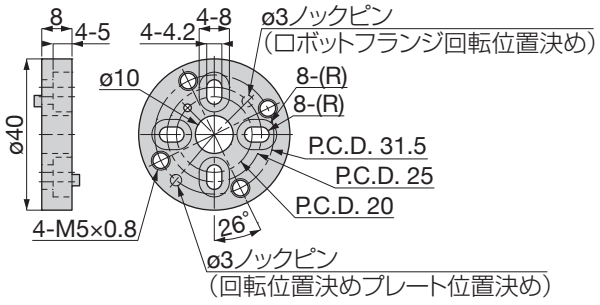
■P.C.D. 20 M4フランジのロボット用

注文形式：RFA002M01-20C



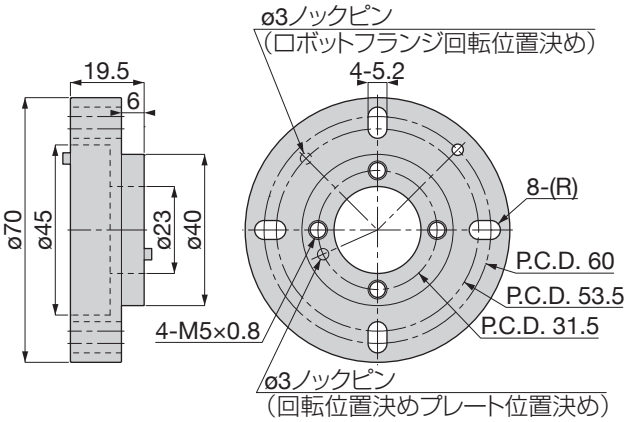
■P.C.D. 25 M4フランジのロボット用

注文形式：RFA002M01-25C



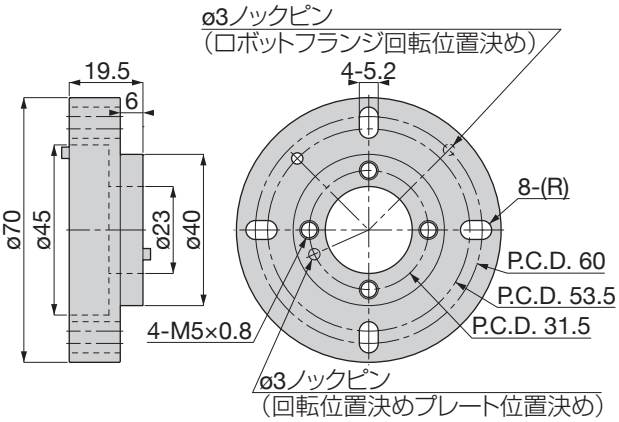
■P.C.D. 53.5 M5フランジのロボット用

注文形式：RFA002M02-53.5C



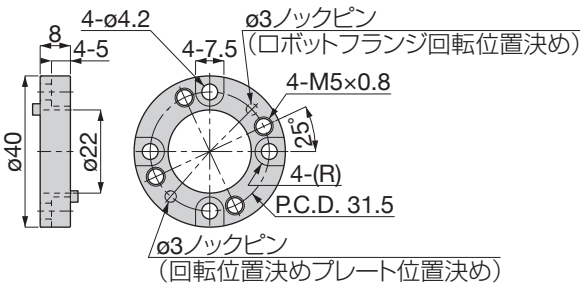
■P.C.D. 60 M5フランジのロボット用

注文形式：RFA002M02-60C



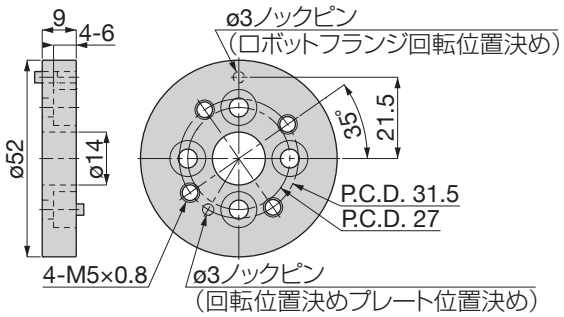
■P.C.D. 31.5 M4フランジのロボット用

注文形式：RFA002M03-C



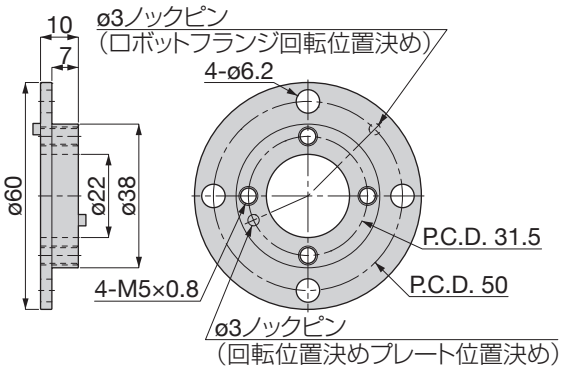
■P.C.D. 27 M5フランジのロボット用

注文形式：RFA002M05-C



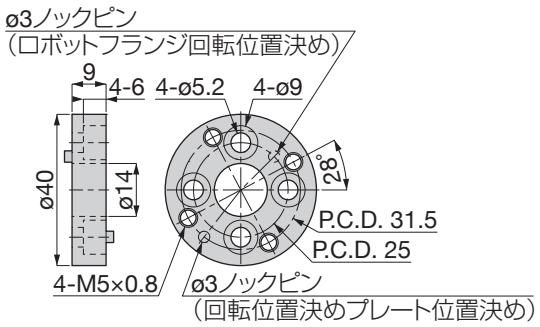
■P.C.D. 50 M6フランジのロボット用

注文形式：RFA002M06-C



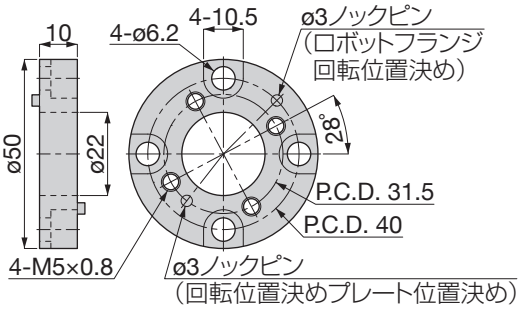
■P.C.D. 25 M6フランジのロボット用

注文形式：RFA002M07-C



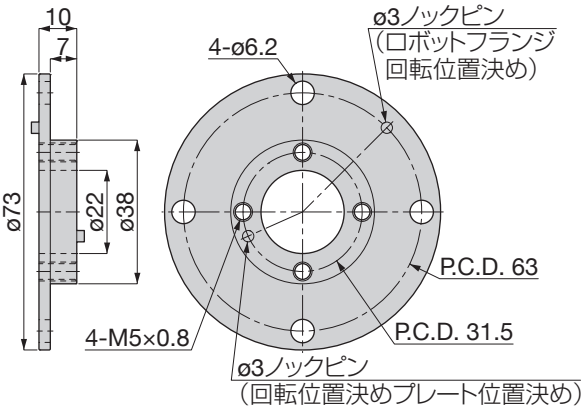
■P.C.D. 40 M6フランジのロボット用

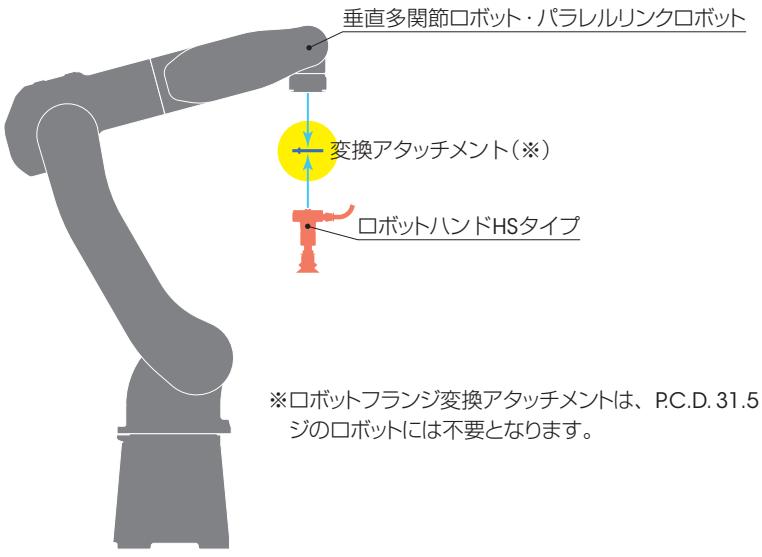
注文形式：RFA002M08-C



■P.C.D. 63 M6フランジのロボット用

注文形式：RFA002M09-C

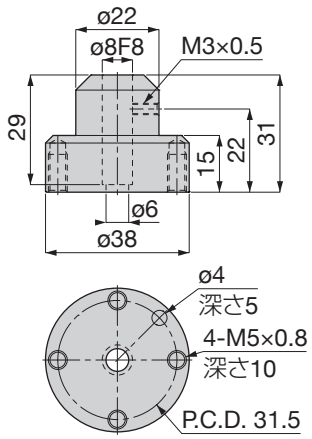




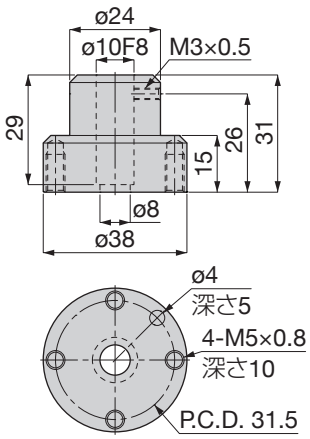
※ロボットフランジ変換アタッチメントは、P.C.D. 31.5 M5フランジのロボットには不要となります。

スカラロボット用変換アタッチメント外観図

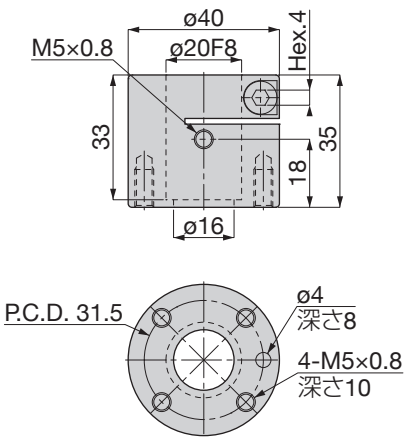
■ø8軸ロボット用
注文形式：SCH001M01

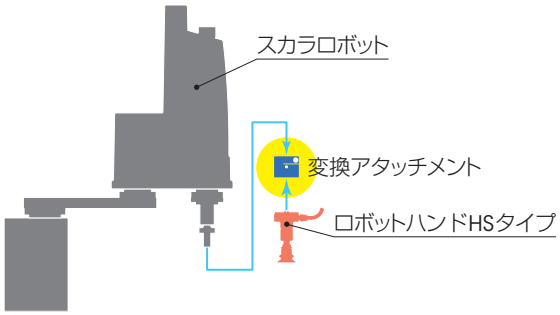


■ø10軸ロボット用
注文形式：SCH001M02



■ø20軸ロボット用
注文形式：SCH001M05





本製品は特注対応品のため詳細形式、納期および価格については最寄りの営業所（下記）へお問い合わせください。
本製品をご使用の際は、お客様の評価判断の上ご使用ください。

販売元／株式会社ピスコ販売　本社・営業部／長野県上伊那郡南箕輪村3884-1　〒399-4586　TEL.0265(76)2511㈹　FAX.0265(76)2851

東　京営業所 TEL. 03(3843)2211　仙　台営業所 TEL. 022(213)3605　太　田営業所 TEL. 0276(48)5972　茨　城営業所 TEL. 0297(20)0081
神奈川営業所 TEL. 042(775)8400　川　崎営業所 TEL. 044(223)3831　埼　玉営業所 TEL. 048(680)5580
名古屋営業所 TEL. 0586(81)5621　岡　崎営業所 TEL. 0564(65)7072　長　野営業所 TEL. 0265(76)2855　静　岡営業所 TEL. 0537(62)6100　金　沢営業所 TEL. 076(292)2101
大　阪営業所 TEL. 06(6746)2100　新大阪営業所 TEL. 06(6303)1230　京　都営業所 TEL. 075(646)5070　広　島営業所 TEL. 082(568)2522　福　岡営業所 TEL. 092(482)2263

製造元／株式会社日本ピスコ　https://www.pisco.co.jp/

●このカタログの仕様は連絡なく変更することがあります。
2019.11.PHEG