

ロボットハンドHSタイプ取扱説明書

この度は、ロボットハンドHSタイプをお買い上げいただき、誠にありがとうございます。お客様に安心してお使いいただくために、本取扱説明書を必ずお読みください。また、本書は大切に保管していただきますようお願い申し上げます。

1. スプリング式 パッドホルダ低発塵タイプの取付けについて

下記の組付図に従い、パッドホルダの取付けを行ってください。

取付手順

- ①パッドホルダに配管ジョイントを取付けます。
- ②パッドホルダ付属ナットを1個取外し、もう1個のナットをネジ下部まで下げます。
- ③パッドホルダをロボットハンドフランジに手でねじ込み、パッドホルダが止まる所まで軽く締付けます。(図2参照)
※)ナットがロボットハンドフランジに当たらないようねじ込んでください。ねじ込み不足による漏れの原因となります。
- ④ナットを上げていき、適正な工具を使用して締付けてください。

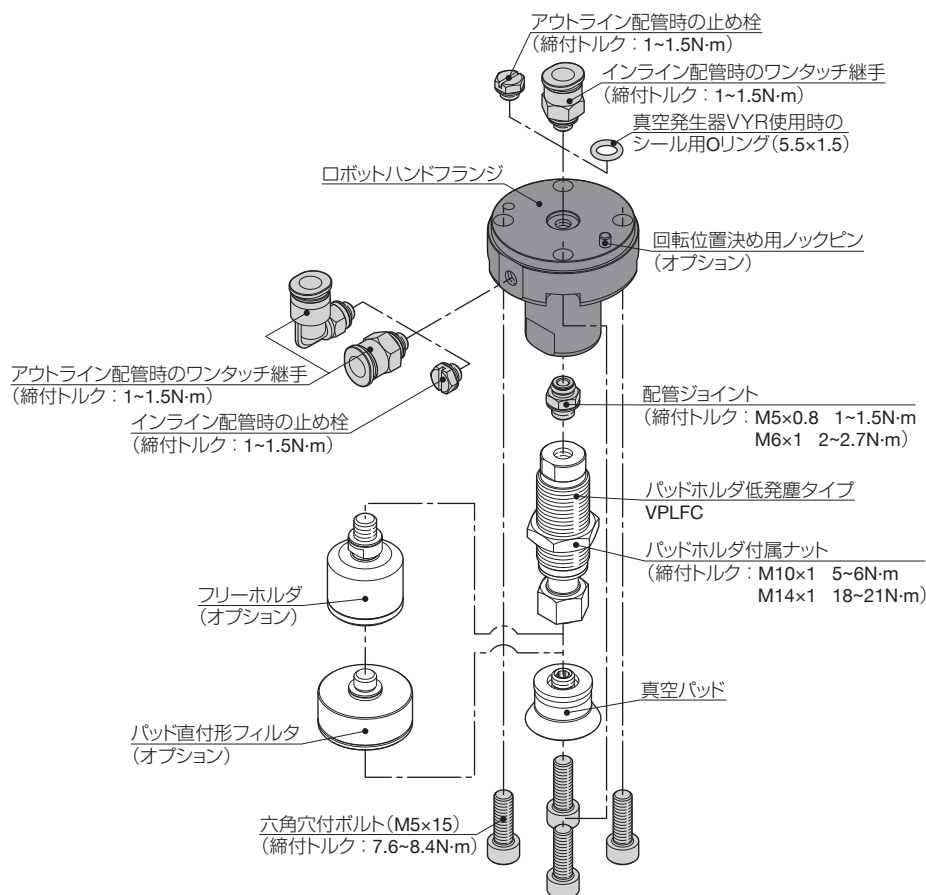


図1

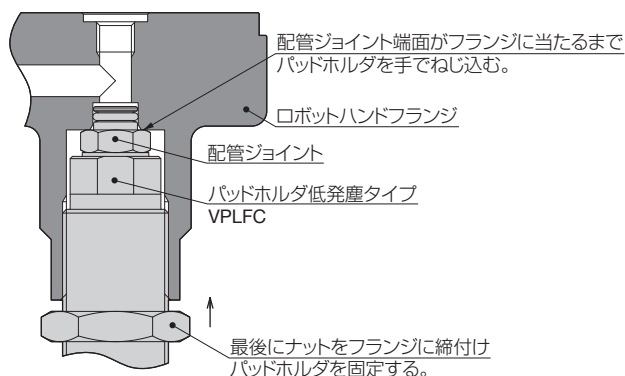


図2

2. 直付型スプリング式 パッドホルダの取付けについて

下記の組付図に従い、パッドホルダの取付けを行ってください。

取付手順

- ①パッドホルダをロボットハンドフランジにねじ込み、適正な工具を使用して締付けます。

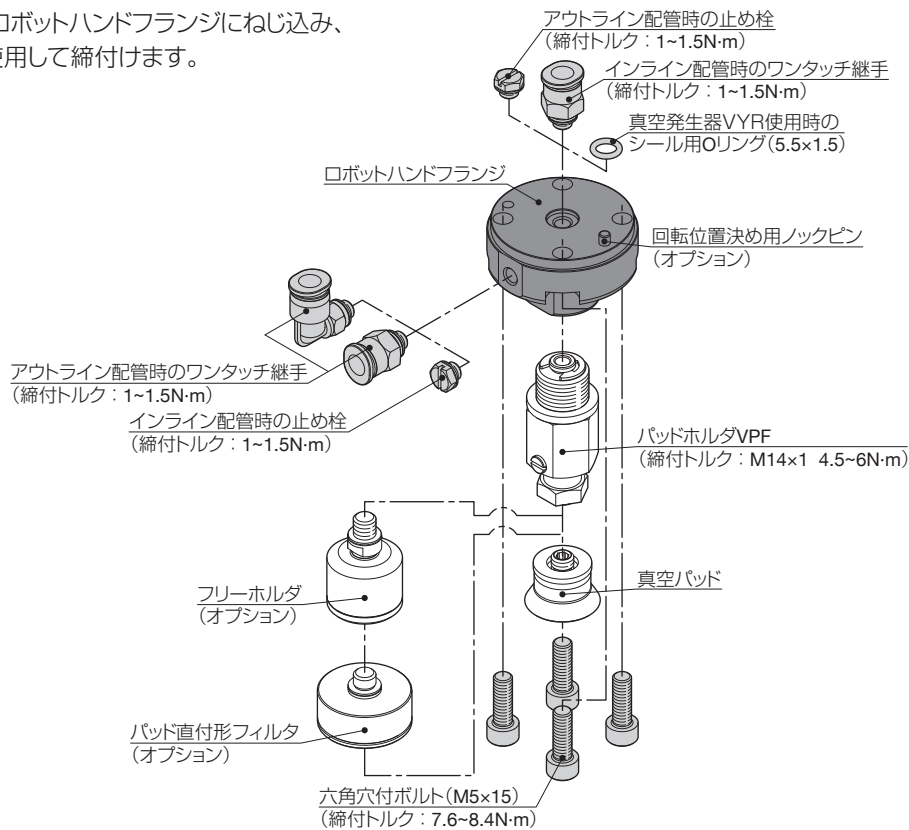


図3

3. 固定式タイプの取付けについて

下記の組付図に従い、真空パッドの取付けを行ってください。

取付手順

- ①真空パッドをロボットハンドフランジにねじ込み、適正な工具を使用して締付けます。
※）締付トルクは、真空パッドカタログを参照してください。

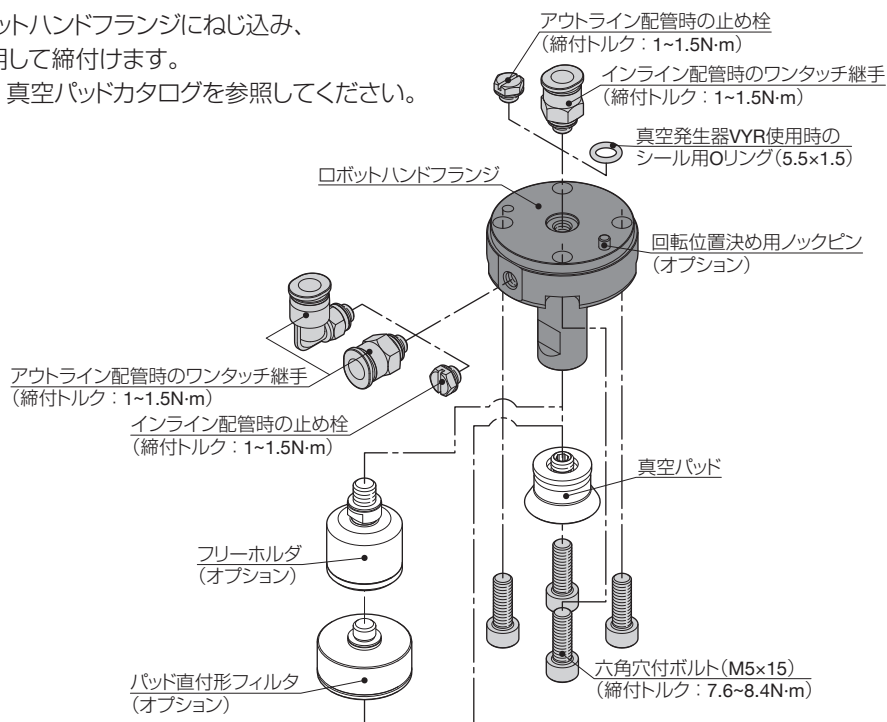


図4

4. レバーチャック シャンクタイプ の取付けについて

下記の組付図に従い、レバーチャックの取付けを行ってください。

取付手順

- ①レバーチャックに配管ジョイントを取付けます。
- ②レバーチャックがロボットハンドフランジ端面に当たるまで組込みます。(図6参照)
※)レバーチャックが所定の位置まで組込まれていないと漏れの原因となります。
- ③ロボットハンドフランジのレバーチャック固定用ネジ穴に、保護スペーサを入れてください。
- ④止めネジをねじ込み、適正な工具を使用して締付けます。

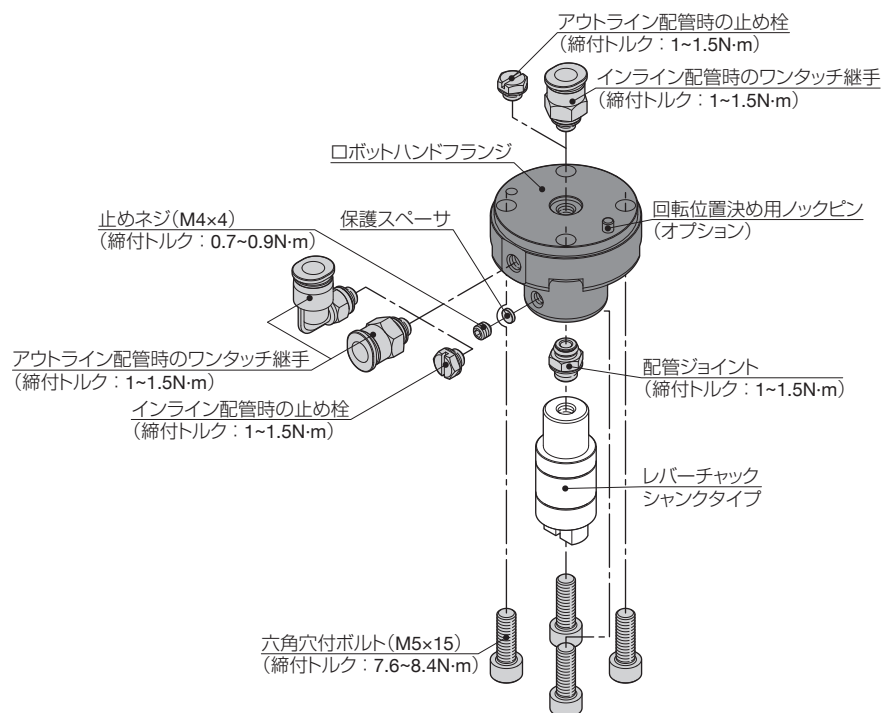


図5

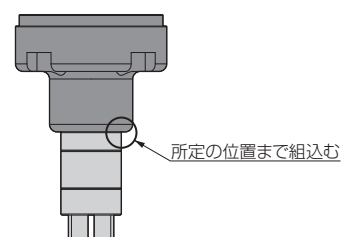


図6

5. 小型平行チャック ベーシックタイプの取付けについて

下記の組付図に従い、小型平行チャック ベーシックタイプの取付けを行ってください。

取付手順

- ①ロボットハンドフランジ底部内径に付属のOリング(7.5×1.5)を装着してください。(図8参照)
※)Oリングのはみ出しに注意してください。
- ②小型平行チャック ベーシックタイプを付属の六角穴付ボルトを使用して、ロボットハンドフランジに取付けてください。

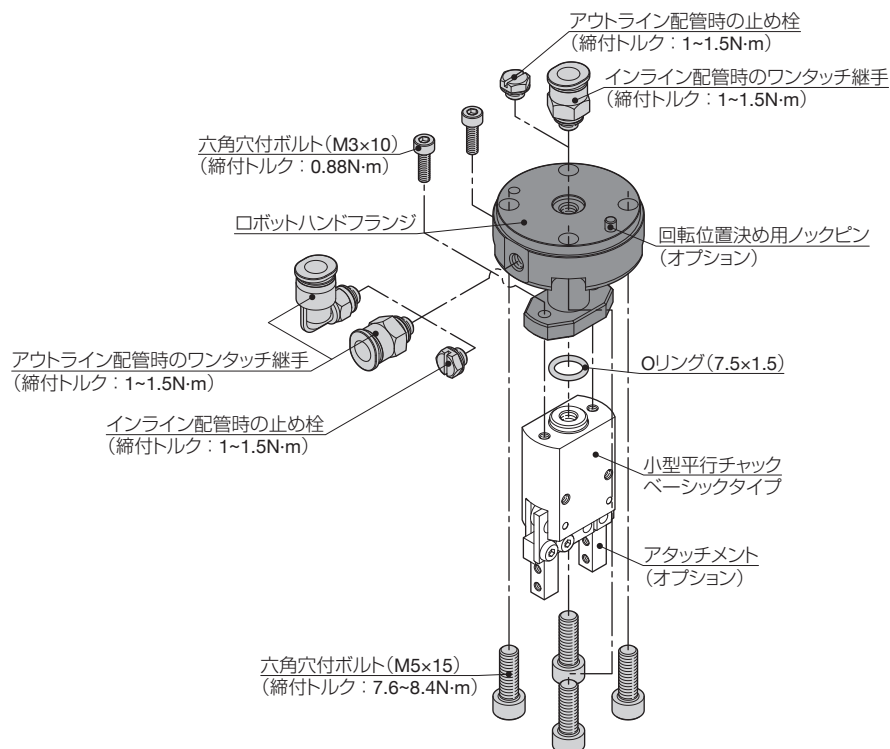


図7

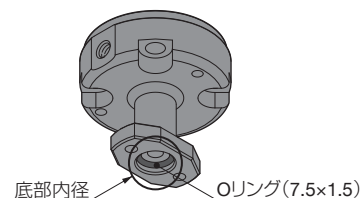


図8

6. 小型平行チャック マルチタイプの取付けについて

下記の組付図に従い、小型平行チャック マルチタイプの取付けを行ってください。

取付手順

- ①小型平行チャック マルチタイプを付属の六角穴付ボルトを使用して、ロボットハンドフランジに取付けてください。

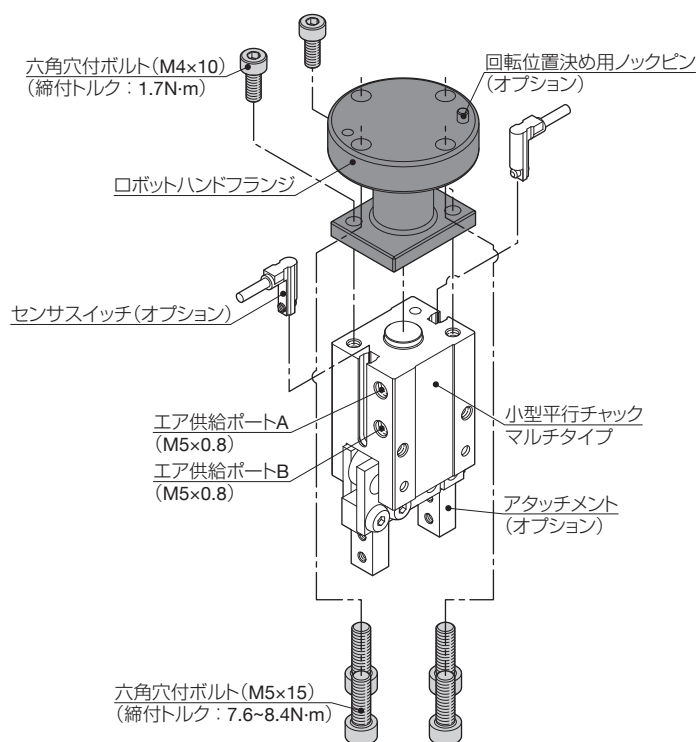


図9

7. 3爪平行チャックの取付けについて

下記の組付図に従い、3爪平行チャックの取付けを行ってください。

取付手順

① 3爪平行チャックの取付け

3爪平行チャックを付属の六角穴付ボルトを使用して、ロボットハンドフランジに取付けてください。

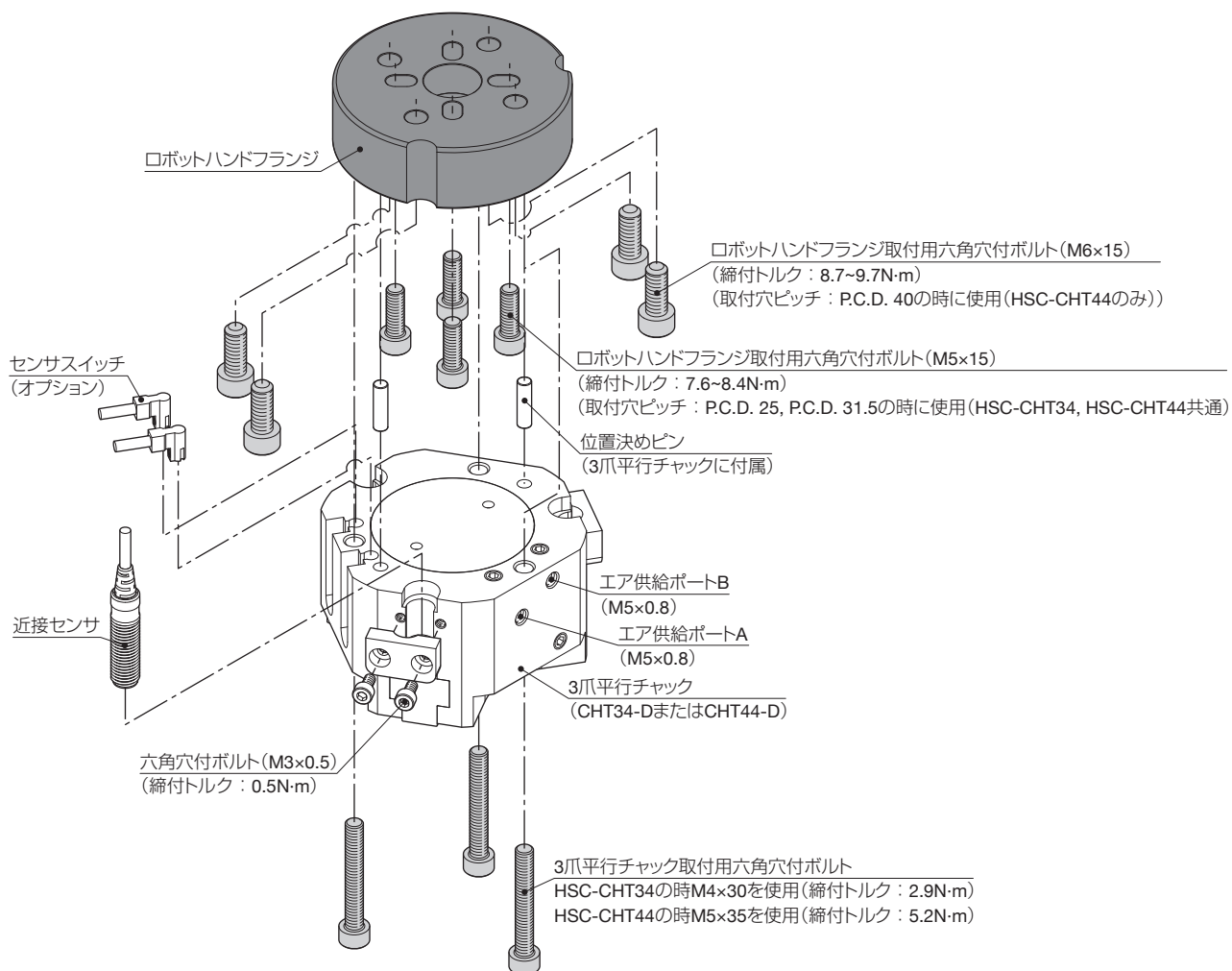


図10

8. ロボットハンド直付タイプ真空発生器VYRの取付けについて

真空パッド取付用のロボットハンドHSタイプと真空発生器VYRを組合せて使用する場合、ロボットハンドフランジと真空発生器VYRのシールに付属のOリング(5.5×1.5)を使用してください。

※)Oリングのはみ出しに注意してください。

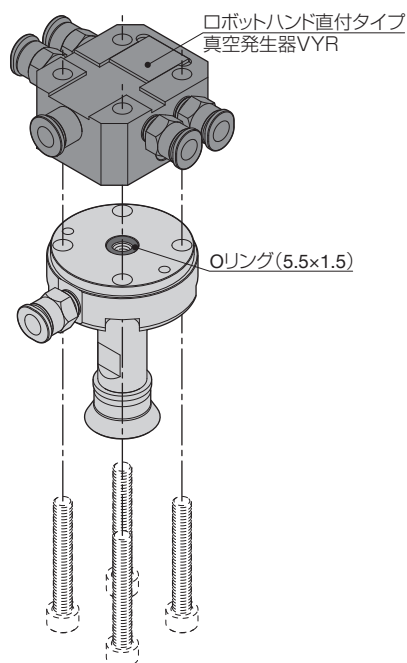


図 11

※)その他詳細につきましては、右記までお問い合わせください。

株式会社 日本ピスコ

営業部／長野県上伊那郡南箕輪村3884-1 〒399-4586 TEL 0265(76)2511(代) FAX 0265(76)2851 <https://www.pisco.co.jp/>

※)最寄りの営業所につきましては当社カタログまたは公式Webサイトをご確認ください。