

KOGANEI

駆動機器

RUBBER HANDS ラバーハンド INDEX



RoHS指令規制物質対応製品

特長/シリーズ紹介	1590
仕様/注文形式	1591
取扱い要領と注意事項	1592
寸法図	1593

ミニ ピット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC ストローク
ジグC 低摩擦
パーシック
ペン
スリム
ツイン ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ 6~10
ガイドジグ 12~63
ツイン ロッドφ6
ツイン ロッドB
アルファ ツイロッド
アクシス シリンダ
スライド ユニット
ハイ マルチ
ミニガイド スライド
ロッド スライド Z
スライド
GT
ミニガイド テーブル
ORV
ORC φ10
ORCA ORGA
ORK
ORC φ63,φ80
ORW MRW
ORB
MRV
MRC MRG
MRB
ORS MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形 エアハンド
三爪 ハンド
メカ ハンド
ラバー ハンド
MJC
コンプラ イアンス
コンプラ θレス
SHM マイクロ
SHM
高速 バルブパック
低速 シリンダ
リニア 磁気
ストローク センサ
センサ スイッチ
CJ
CRE



注意

ご使用になる前に後付ページの「安全上のご注意」を必ずお読みください。

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイド
6~10
ガイド
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッド B
アルファ
ワイロッド
アクシス
シリンド
スライ
ユニット
ハイ
マルチ
ミガイド
スライダ
ロッド
スライダ
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63 φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
ミ
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブ
低速
シリンド
リア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

ぴたつとフィット、
きちつとホールド
コガネイのラバーハンド!

ワークをソフトに、 広い接触面でしっかりつかむ コガネイの高機能空気圧式ホルダー ラバーハンド

多様化するワークを広い接触面でソフトに、しかも、しっかりとつかむ新しいタイプの空気圧式ホルダーラバーハンド。ワークの取出し、移載、搬送、挿入はもちろん、シール、ストッパなど幅広い分野でFA化に欠かせないデバイスとしてご活用ください。

外側へふくらむピックタイプ

円筒形のゴムの中空体が、ドーナツ形にふくらみソフトに広い面積で接するので、ワークを傷つけず、しっかりとホールドします。

■空気圧0MPa



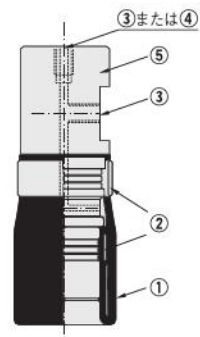
■空気圧0.15MPa



■空気圧0.3MPa



内部構造と名称

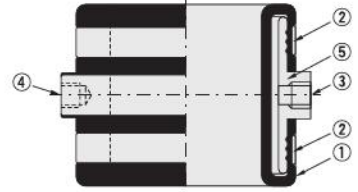


- ① ゴム
 - ② 加締リング
 - ③ 給排気口
 - ④ 取付用ねじ穴
 - ⑤ ボディ
- ※形式によっては内部構造が異なる場合があります。

内側へふくらむグリップタイプ

ドーナツ形のゴムの中空体が、内側にふくらみソフトに広い面積で接するので、ワークを傷つけず、しっかりとホールドします。

内部構造と名称

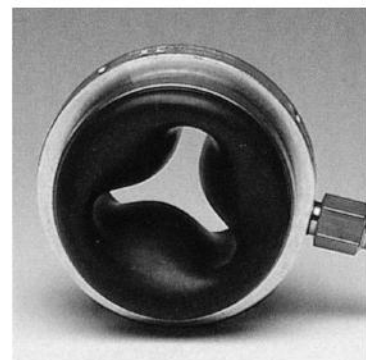


- ① ゴム
 - ② 加締リング
 - ③ 給排気口
 - ④ 取付用ねじ穴
 - ⑤ ボディ
- ※形式によっては内部構造が異なる場合があります。

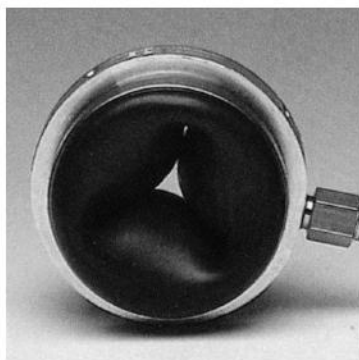
■空気圧0MPa



■空気圧0.05MPa



■空気圧0.1MPa



ピックタイプ

●RBP□RCA

ゴム部をナイロン糸でラジアル状に補強しています。
ワークの内径が小～中のもの、中程度の重さのワークの把持、ハンドリングに適しています。

●RBP□TCA

ゴム部をナイロン糸でバイアス状に補強しています。
ワークの内径が大きなもの、重いワークの把持、ハンドリングに適しています。



仕様

注文形式	適用ワーク内径 (mm)	静的可搬質量 ^注 (g)	使用流体	最高使用空気圧 (MPa)	保証耐圧力 (MPa)	使用温度範囲 (°C)	給油	ゴム部構造	ボディ材質	製品質量 (g)	
RBP006RCA	φ8.5~10	300	空気	0.40	0.60	0~50	不可 (鉱物油等の雰囲気では使用できません。)	糸入りラジアル (クロロブレンゴム)	ステンレス	8	
RBP007RCA	φ10~12	300								12	
RBP009RCA	φ12~16	1200								17	
RBP010RCA	φ16~21	2000								28	
RBP014RCA	φ21~27	2500								60	
RBP017RCA	φ24~32	3000								85	
RBP019RCA	φ28~36	3500		0.50	0.75			快削鋼 (めっき)	105		
RBP022RCA	φ30~44	6000							160		
RBP025RCA	φ32~52	9000							245		
RBP035TCA	φ45~65	12000							糸入りバイアス (クロロブレンゴム)	アルミニウム	180
RBP045TCA	φ58~85	20000									370
RBP055TCA	φ70~105	25000									610

注：静的可搬質量は適用ワーク内径最大値の場合を表わしています。(ワーク内径が小さくなるほど、可搬質量は増加します。)

グリップタイプ

●RBG□GCA

ワークを外側からソフトにしっかりとホールドします。
開口部がないワークや開口部が小さく内側から、つかみにくいワークの把持、ハンドリングに最適です。



仕様

注文形式	適用ワーク外径 (mm)	静的可搬質量 ^注 (g)	使用流体	最高使用空気圧 (MPa)	保証耐圧力 (MPa)	使用温度範囲 (°C)	給油	ゴム部構造	ボディ材質	製品質量 (g)
RBG020GCA	φ5~15	1400	空気	0.15	0.20	0~50	不可 (鉱物油等の雰囲気では使用できません。)	総ゴム (クロロブレンゴム)	アルミニウム	60
RBG030GCA	φ10~25	3800								145
RBG040GCA	φ15~35	6000								210
RBG050GCA	φ20~45	9000								285

注：静的可搬質量は適用ワーク外径最小値の場合を表わしています。(ワーク外径が大きくなるほど、可搬質量は増加します。)

- ミニピット
- ノック
- マルチ
- ジグC
- ジグCストローク
- ジグC低摩擦
- ペーシック
- ペン
- スリム
- ツインポート
- ダイナ
- KSD
- ガイドジグ6~10
- ガイドジグ12~63
- ツインロッドφ6
- ツインロッドB
- アルファツイロッド
- アクシスシリンド
- スライドユニット
- ハイマルチ
- ミニガイドスライダ
- ロッドスライダ
- Zスライダ
- GT
- ミニガイドテーブル
- ORV
- ORCφ10
- ORCA ORGA
- ORK
- ORCφ83,φ80
- ORW MRW
- ORB
- MRV
- MRC MRG
- MRB
- ORS MRS
- RAP
- RAT
- RAF
- RAN
- RAG
- RWT
- スイング
- ツイスト
- エアハンド
- Lハンド
- フラット型エアハンド
- 三爪ハンド
- メカハンド
- ラバーハンド
- MJC
- コンプレックス
- コンプレックス
- SHM マイクロ
- SHM
- 高速バウバック
- 低速シリンド
- リニア磁気
- ストロークセンサ
- センサスイッチ
- CJ
- CRE

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドφ8
アルファ
クイック
アックス
スリッパ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
スライダ
GT
ミニガイド
テーパー
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63 φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブ
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

取扱い要領と注意事項

ピックタイプ

- 1.ご使用になる前にゴム部の外傷などをチェックしてください。
- 2.ゴム部に鋭利なものを当てたり、衝撃を加えないでください。
- 3.使用開始時、または長時間放置後の再起動時は数回の慣らし給排気を行なってください。
- 4.空気を入れたまま長時間放置しないでください。
- 5.保管時は直射日光が当たる場所や、湿気のある場所は避けてください。
- 6.早期故障の原因となりますので、フリーの状態でも頻りに膨らませないでください。
- 7.消耗品ですので、老朽化に応じて早めに新しい物とお取り換えください。
- 8.把持する際、ワークとゴム部の間に油分、水分（摩擦力を下げるような物質）などがありますと急激に摩擦力が下がり、把持力が低下しますのでご注意ください。
- 9.給気は必ず減圧弁やフィルタ・オイル除去用フィルタを通し、最高使用圧力以下でご使用ください。高圧をかけたり、給気に油分や水分が含まれていると寿命低下の原因となります。
- 10.適用ワーク内径を超えた範囲での使用は、早期故障の原因となります。
- 11.お客様によるボディの追加工はゴム部に傷をつける恐れがあり、早期故障の要因となります。
- 12.給排気口として使用しないめねじ部は、シール剤を併用して塞いでください。

グリップタイプ

- 1.ご使用になる前にゴム部の外傷などをチェックしてください。
- 2.ゴム部に鋭利なものを当てたり、衝撃を加えないでください。
- 3.使用開始時、または長時間放置後の再起動時は数回の慣らし給排気を行なってください。
- 4.空気を入れたまま長時間放置しないでください。
- 5.保管時は直射日光が当たる場所や、湿気のある場所は避けてください。
- 6.早期故障の原因となりますので、フリーの状態でも頻りに膨らませないでください。
- 7.消耗品ですので、老朽化に応じて早めに新しい物とお取り換えください。
- 8.把持する際、ワークとゴム部の間に油分、水分（摩擦力を下げるような物質）などがありますと急激に摩擦力が下がり、把持力が低下しますのでご注意ください。
- 9.給気は必ず減圧弁やフィルタ・オイル除去用フィルタを通し、最高使用圧力以下でご使用ください。高圧をかけたり、給気に油分や水分が含まれていると寿命低下の原因となります。
- 10.お客様によるボディの追加工はゴム部に傷をつける恐れがあり、早期故障の要因となります。

ラバーハンドの交換時期

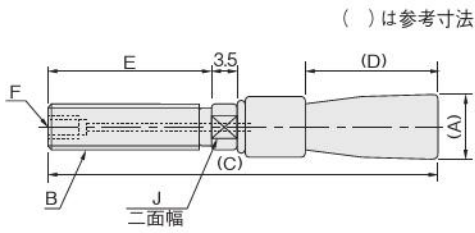
ラバーハンドが寿命末期になると次のような現象が表われます。また現象は、実際に使用される条件（使用環境・使用目的・把持状態など）により変わってきますので、定期点検を行ない、早急に交換してください。

- ① ゴム部の磨耗により糸が露出する（ピックタイプ）。
- ② ゴム部にひび割れが生じる。
- ③ 膨らませた時、糸の間隔にバラツキが生じる（ピックタイプ）。
- ④ ワークへの挿入が困難になる。
- ⑤ 排気に時間がかかる。（注）
- ⑥ ゴム部の膨らみが悪くなる。（注）

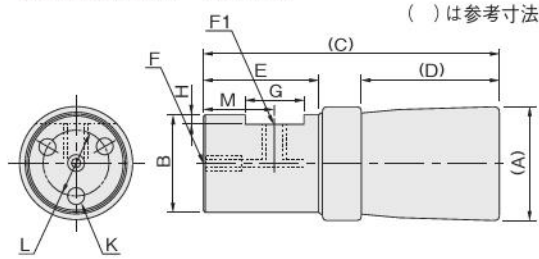
注：上記⑤、⑥の現象は配管系統の詰まりや空気漏れによって発生する事もありますので、現象が発生した際は配管系統を確認ください。

ピックタイプ寸法図 (mm)

●RBP006RCA～009RCA



●RBP010RCA～055TCA

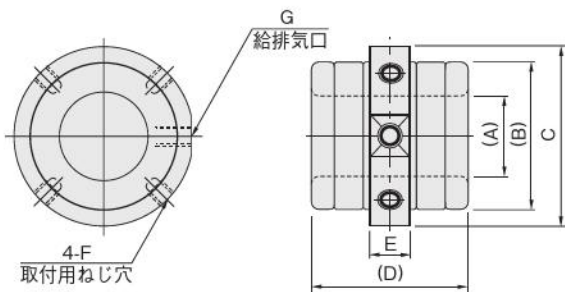


ピックタイプ寸法位置
主要箇所の名称

- A : ゴム部外径
- B : ボディ外径
- C : 全長
- D : ゴム部長さ
- F, F1 : 給排気口径

形式	記号	(A)	B	(C)	(D)	E	F	F1	G	H	J	K	L	M
RBP006RCA		φ8	M6×1	51	17.5	21	M3×0.5 深さ4				5			
RBP007RCA		φ9.5	M6×1	51	17.5	21	M3×0.5 深さ4				6			
RBP009RCA		φ11	M8×1.25	51	17.5	21	M5×0.8 深さ6				8			
RBP010RCA		φ14	φ10	52	21	22	M5×0.8 深さ8	M5×0.8 深さ1.5						
RBP014RCA		φ19	φ14	56	22	22	M5×0.8 深さ8	M5×0.8 深さ3.5	12					
RBP017RCA		φ22	φ17	56	22	22	M5×0.8 深さ8	M5×0.8 深さ5		2				14
RBP019RCA		φ25	φ19	55	22	22	M5×0.8 深さ8	M5×0.8 深さ6						
RBP022RCA		φ27	φ22	64	28	25	M5×0.8 深さ8	M5×0.8 深さ7	14					15
RBP025RCA		φ29	φ25	76	34	30	M5×0.8 深さ8	M5×0.8 深さ8	15	2.5				18.5
RBP035TCA		φ43.5	φ34	71	42	17.5	M6×1 深さ9	Rc1/8						12
RBP045TCA		φ53.5	φ44	90	52	26	M6×1 深さ6	M6×1 深さ8	18			3-M6×1	φ32	13
RBP055TCA		φ65.5	φ54	101	53	35	M6×1 深さ10	M6×1 深さ10	20			3-M6×1	φ40	15

グリップタイプ寸法図 (mm)



グリップタイプ寸法位置
主要箇所の名称

- A : ゴム部内径
- B : ゴム部外径
- C : 最大径 (フランジを含む)
- D : 高さ (フランジを含む)
- E : フランジ高さ
- F : 取付用ねじ穴径
- G : 給排気口径

形式	記号	(A)	(B)	C	(D)	E	F	G
RBG020GCA		φ19	φ33	φ40	36	10	M5×0.8	M5×0.8
RBG030GCA		φ27	φ48	φ60	48	13	M6×1	M6×1
RBG040GCA		φ37	φ58	φ70	52	14	M6×1	M6×1
RBG050GCA		φ48	φ69	φ80	56	15	M8×1.25	Rc1/8

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ペーシック
ペン
スリム
ツイン
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドB
アルファ
ライロッド
アクシス
シリンドラ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダー
ロッド
スライダー
Z
スライダー
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ83,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブ
低速
シリンドラ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C ストローク
ジグ C 低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイン ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ 6~10
ガイドジグ 12~63
ツイン ロッドφ6
ツイン ロッド B
アルファ ワイロッド
アクシス シリンダ
スライド ユニット
ハイ マルチ
ミニガイド スライダ
ロッド スライダ
Z スライダ
GT
ミニガイド テーブル
ORV
ORC φ10
ORCA ORGA
ORK
ORC φ63 φ80
ORW MRW
ORB
MRV
MRC MRG
MRB
ORS MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形 エアハンド
三爪 ハンド
メカ ハンド
ラバー ハンド
MJC
コンプラ イアンス
コンプラ θレス
SHM マイクロ
SHM
高速 バルブバック
低速 シリンダ
リニア 磁気
ストローク センサ
センサ スイッチ
CJ CRE