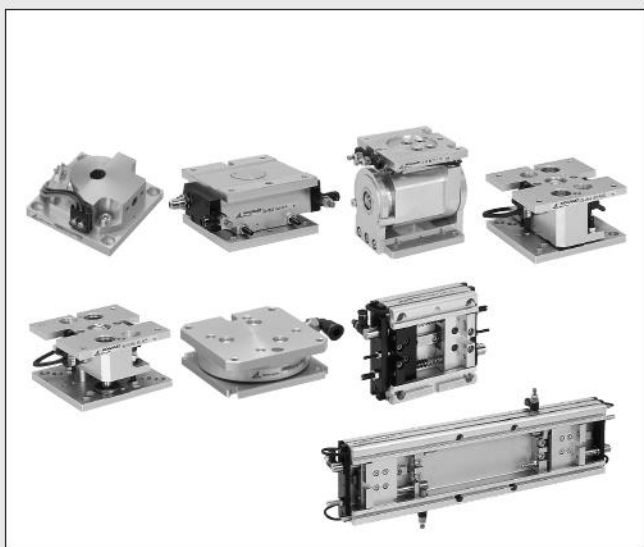


KOGANEI

駆動機器



SYSTEMATIC HANDLING MODULES SHM SERIES システマチックハンドリングモジュール SHMシリーズ INDEX



RoHS指令規制物質対応製品

特長	1728
固定モジュール	1732
旋回モジュール	1734
反転モジュール	1736
シフトモジュール	1738
クッションモジュール	1740
コンプライアンスモジュール	1742
コンプライアンスモジュールNZ仕様	1744
平行クランプモジュール	1746
平行クランプロングモジュール	1748
ショックアブソーバ	1750

⚠ 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
ジグ C
低摩擦
ベアリング
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
ORC
φ10
ORCA
ORCA
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
バルブバック
低速
シリンド
リニア
磁気
ストロー
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
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 ガイドロッド
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
スライダ
GT
ミニガイド テーブル
ORV
ORC φ10
ORCA ORCA
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
ハンド
フラット形 エアハンド
ミバ 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 シリンド
リニア 磁気
ストロー センサ
センサ スイッチ
CJ CRE

プラス プレシジョン



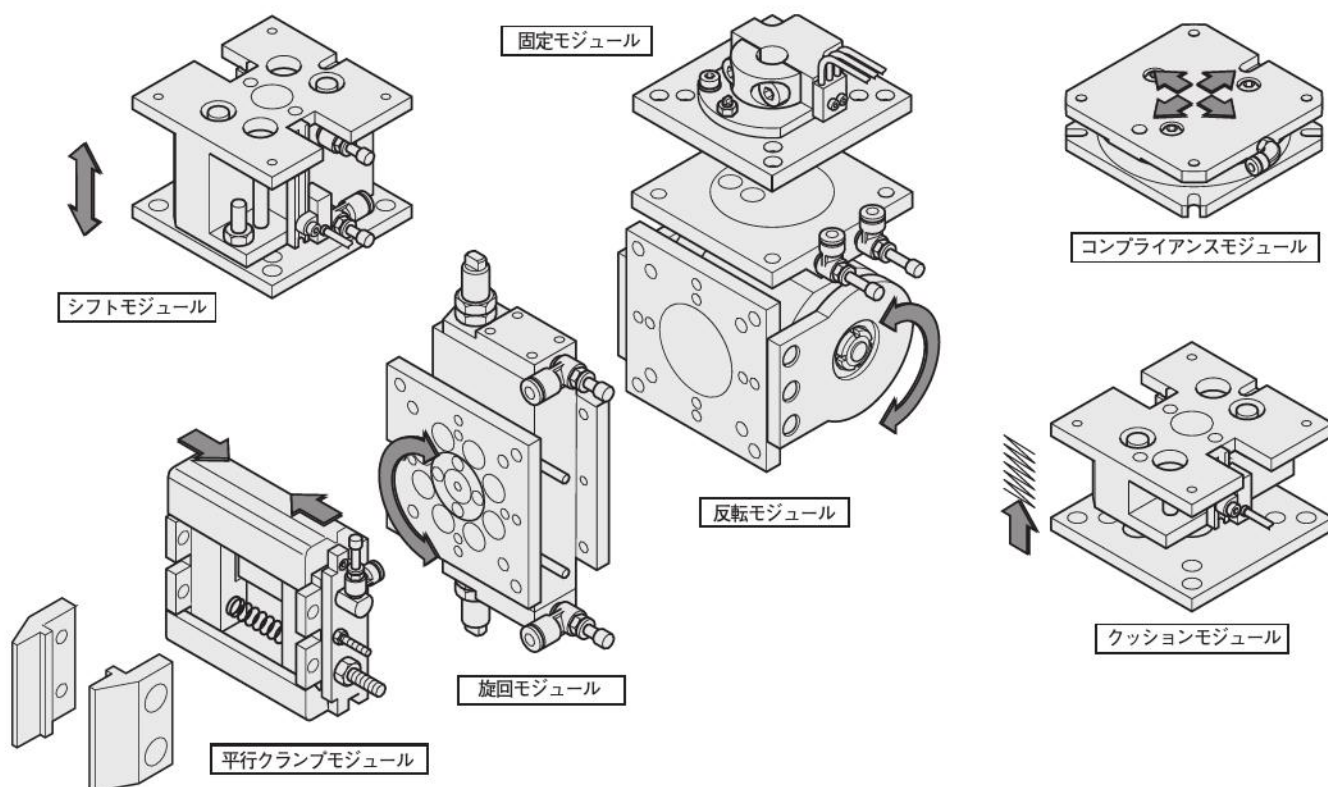
空気圧アクチュエータに、高位置精度と高剛性をプラス。
コガネイ・アルファシリーズは、駆動モジュールとしての完成度を高めて、
FAライン設計、製作の省力化とパフォーマンスアップを
優れたアプリケーションで支援します。

Systematic Handling Module

ハンドリングモジュールは、固定・回転・直動・誤差吸収・把握機能を持ち、ハンドリング工程における
設計時間の短縮、コストの削減や、自動化ラインの早期立上げに威力を発揮します。

標準化されたモジュール

ハンドリング動作を7つの機能に分類、標準化し、モジュール化しました。
これにより、設計者は機能別モジュールを組み合わせることで、
即座にハンドリングユニットを完成させることが可能です。

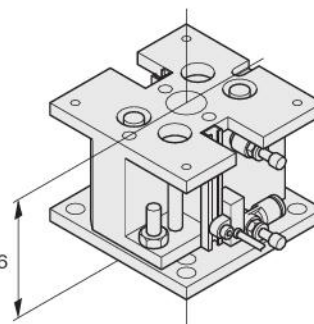


高精度を保証

高い加工精度と組立精度により、単体使用時および組み合わせ使用時でも高精度を保証。

各モジュールの繰返し精度	
旋回モジュール	± 0.03 度
反転モジュール	± 0.03 度
シフトモジュール	± 0.05mm
クッションモジュール	± 0.05mm
コンプライアンスモジュール	± 0.02mm
平行クランプモジュール	± 0.01mm

●取付面および被取付面の
接触面平行度公差 = S : 0.04 M : 0.05 L : 0.06



●位置決めピンにより規制される、
仮想中心の同軸度公差 = S : $\phi 0.04$ M : $\phi 0.05$ L : $\phi 0.06$

取付けピッチを共通化

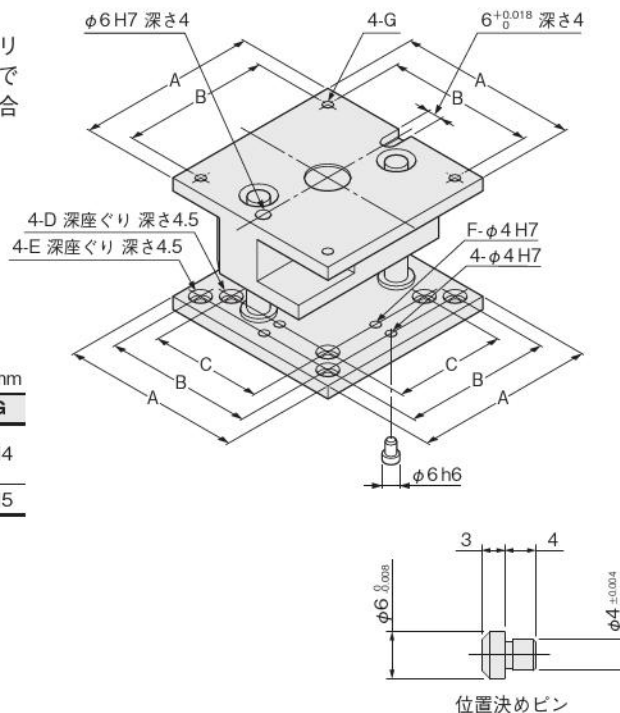
●フルチョイス・マウント方式

システムチック・ハンドリングモジュールは、精密組立分野におけるハンドリングの動作を7つの機能に分類し、徹底的にシリーズ化した標準モジュールです。そして、このモジュールには優れた形状位置精度のまま、任意の組み合わせを可能とした、フルチョイス・マウント方式が採用されています。

特長

- ①サイズごとに共通なマウント寸法です。
- ②下面に同サイズおよび1サイズ下の取付けができます。
- ③上下面に相互位置を保証する位置決めピンおよび穴があります。
(位置決めピンは、平行クランプを除く各モジュールに2個ずつ付属)

	A	B	C	D	E	F	G
S サイズ	60	50	—	—	M4	—	M4
M サイズ	80	65	50	M4	—	4	M5
L サイズ	100	85	65	—	M5	—	M5



最適可搬質量

システムチック・ハンドリングモジュールは下記の可搬質量を使用上の目安としています。

- Sサイズ……………250g
Mサイズ……………500g
Lサイズ……………1000g

●この最適可搬質量は下記式から算出されます。

ロボット 可搬能力	—	接続全モジュール の想定質量	—	負荷率	=	可搬質量
Sサイズ : 3kg Mサイズ : 6kg Lサイズ : 9kg		Sサイズ : 1.5kg Mサイズ : 3kg Lサイズ : 5kg				Sサイズ : 250g Mサイズ : 500g Lサイズ : 1000g

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストロー
ジグ C
低摩擦
ペーシク
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジ
6~10
ガイドジ
12~63
ツイン
ロッドφ
ツイン
ロッド B
アルファ
ツインロ
アクシス
シリンド
スライ
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライ
ロッド
スライ
スライ
Z
スライ
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
SHM
高速
バルブ
低速
シリンド
リニア
磁気
ストロー
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
アイソロッド
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
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
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
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

自動化ラインの主役、ハンドリングモジュール。
 これからの **STANDARD** 基準 です。

固定機能 回転機能 直動機能			
			
固定モジュール	旋回モジュール	反転モジュール	シフトモジュール
SHM11S Sサイズ（取付寸法：□50mm） ◆接続軸径：φ10, φ13, φ20	SHM21S Sサイズ（取付寸法：□50mm） ◆旋回角度：90度, 180度	SHM31S Sサイズ（取付寸法：□50mm） ◆反転角度範囲：0～180度	SHM41S Sサイズ（取付寸法：□50mm） ◆ストローク：10mm, 20mm
SHM11M ※1 Mサイズ（取付寸法：□65mm） ◆接続軸径：φ10, φ13, φ20	SHM21M ※1 Mサイズ（取付寸法：□65mm） ◆旋回角度：90度, 180度	SHM31M ※1 Mサイズ（取付寸法：□65mm） ◆反転角度範囲：0～180度	SHM41M ※1 Mサイズ（取付寸法：□65mm） ◆ストローク：15mm, 30mm
SHM11L ※2 Lサイズ（取付寸法：□85mm） ◆接続軸径：φ10, φ13, φ20	SHM21L ※2 Lサイズ（取付寸法：□85mm） ◆旋回角度：90度, 180度	SHM31L ※2 Lサイズ（取付寸法：□85mm） ◆反転角度範囲：0～180度	SHM41L ※2 Lサイズ（取付寸法：□85mm） ◆ストローク：20mm, 40mm

※1：Mサイズの他に、Sサイズの取付けも可能です。
 ※2：Lサイズの他に、Mサイズの取付けも可能です。

Systematic Handling Module

誤差吸収機能

把握機能



クッション モジュール

SHM51S

Sサイズ（取付寸法：□50mm）
◆ストローク：5mm, 10mm

SHM51M ※1

Mサイズ（取付寸法：□65mm）
◆ストローク：8mm, 15mm

SHM51L ※2

Lサイズ（取付寸法：□85mm）
◆ストローク：10mm, 20mm



コンプライアンス モジュール

SHM61S・62S

Sサイズ（取付寸法：□50mm）

SHM61M・62M

Mサイズ（取付寸法：□65mm）

SHM61L・62L

Lサイズ（取付寸法：□85mm）



平行クランプ モジュール

SHM71S

Sサイズ（取付寸法：□50mm）
◆把握幅：42mm

SHM71M

Mサイズ（取付寸法：□65mm）
◆把握幅：57mm

SHM71L

Lサイズ（取付寸法：□85mm）
◆把握幅：73mm



平行クランプ ロングモジュール

SHM72S

Sサイズ（取付寸法：□50mm）
◆把握幅：140, 240, 340mm

SHM72M

Mサイズ（取付寸法：□65mm）
◆把握幅：176, 276, 376mm

SHM72L

Lサイズ（取付寸法：□85mm）
◆把握幅：318, 418, 518mm

●SHM62はNZ仕様
詳細は1744ページをご覧ください。

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストロー
ジグ C
低摩擦
ペーシク
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
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライ
ロッド
スライ
Z
スライ
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
リニア
磁気
ストロー
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

固定モジュール



ロボットの先端部と、ハンドユニットをジョイントするモジュール。

●シャーボルト

衝突等による過大な負荷が加わるとシャーボルトが切断し、シャフトホルダとプレートが分離します。
注：シャーボルトは下記の締付けトルクにて締め付けてください。

接続軸径	締付トルク
φ10	0.32N・m
φ13	0.63N・m
φ20	1.07N・m

●プレート

●角度調節ねじ

シャーボルトを緩め、調節ねじを左右に回転させると、プレートの固定角度を±1度の範囲で微調節ができます。

●シャフトホルダ

●位置決め穴

シャフトのスプライン溝にモジュールを精度良く固定します。

●脱落検知センサ

シャーボルト切断によるプレートの脱落を検知します。

平常時ON（脱落時OFF）

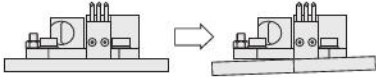
黒線 青線 赤線

●位置決めピン

（所定の穴に接着剤を併用し挿入してください。）

●脱落防止ストッパ

プレートが完全に脱落することを防ぎます。



仕様

形式		SHM11S			SHM11M			SHM11L				
項目		10	13	20	10	13	20	10	13	20		
取付規格	接続軸径 ^{注1} mm	10	13	20	10	13	20	10	13	20		
	被取付面	S			MまたはS ^{注2}			LまたはM ^{注3}				
使用温度範囲		℃		0～60								
給油		不要										
取付調整角度範囲		度		±1								
センサスイッチ		脱落検知×1 (OMRON：D2JW-011-MD)										
質量		g		200	190	210	250	240	260	320	310	330

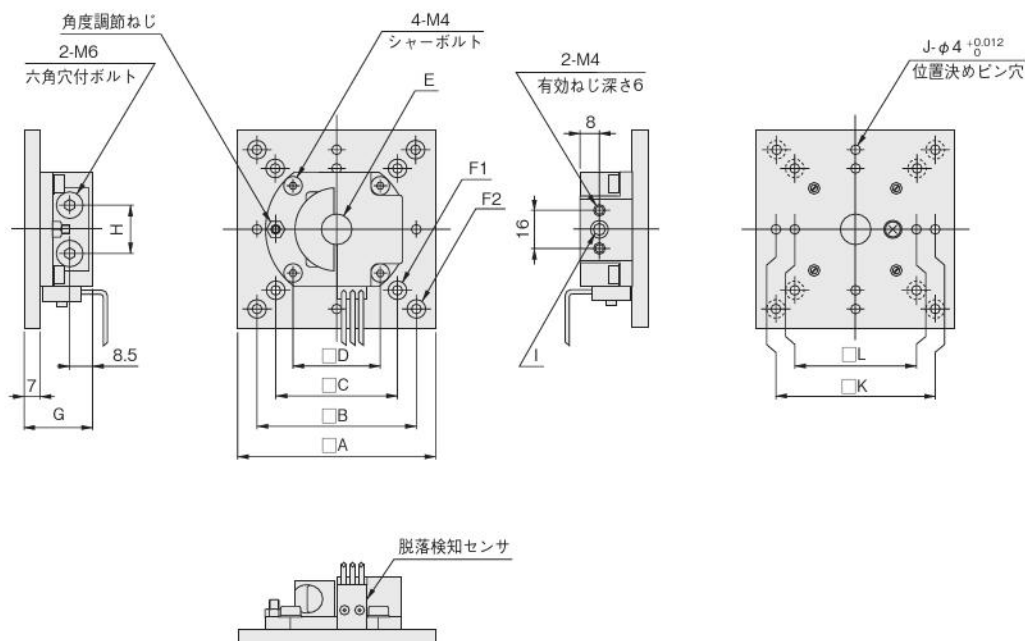
注1：使用表中軸径以外のサイズについては最寄りの当社営業所へお問い合わせください。
2：SHM11MにはM・Sの両サイズを取り付けることができます。
3：SHM11LにはL・Mの両サイズを取り付けることができます。

注文記号

SHM	11		-	
アルファシリーズ システムチック ハンドリングモジュール		接続軸径 10：φ10 13：φ13 20：φ20		
モジュール名 固定モジュール		取付規格 S：取付ピッチ50mm M：取付ピッチ65mm L：取付ピッチ85mm		

※位置決めピンが2個付属されています。

SHM11S・M・L寸法図 (mm)



備考 1 : 接続軸中心と取付接触面の直角度公差=0.05

2 : 位置決めピンにより規制される仮想中心と取付軸中心の同軸度公差=S : φ0.04 M : φ0.05 L : φ0.06

形式	記号	A	B	C	D	E	F1	F2	G	H	I	J	K	L
SHM11S-10						$\phi 10^{+0.015/0}$					$\phi 4^{+0.012/0}$ (口元φ6深さ10)			
SHM11S-13						$\phi 13^{+0.018/0}$					$\phi 5^{+0.012/0}$ (口元φ6深さ10)			
SHM11S-20						$\phi 20^{+0.021/0}$					$\phi 6^{+0.012/0}$			
SHM11M-10						$\phi 10^{+0.015/0}$					$\phi 4^{+0.012/0}$ (口元φ6深さ10)			
SHM11M-13						$\phi 13^{+0.018/0}$					$\phi 5^{+0.012/0}$ (口元φ6深さ10)			
SHM11M-20						$\phi 20^{+0.021/0}$					$\phi 6^{+0.012/0}$			
SHM11L-10						$\phi 10^{+0.015/0}$					$\phi 4^{+0.012/0}$ (口元φ6深さ10)			
SHM11L-13						$\phi 13^{+0.018/0}$					$\phi 5^{+0.012/0}$ (口元φ6深さ10)			
SHM11L-20						$\phi 20^{+0.021/0}$					$\phi 6^{+0.012/0}$			

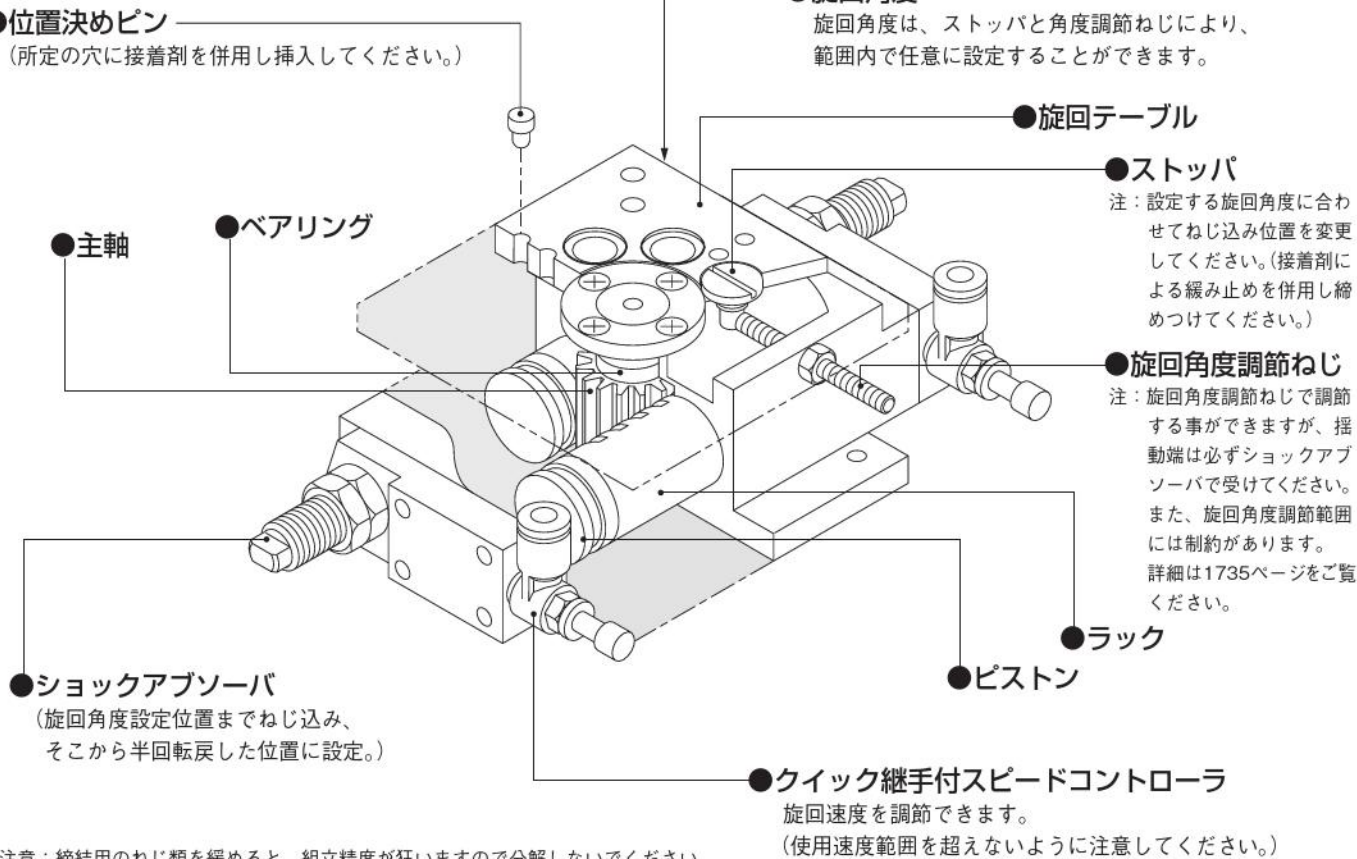
ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ペーシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッド B
アルファ
ツイロッド
アクシス
シリンド
スライ
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エア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

回転モジュール



−5度〜95度、または−5度〜185度の範囲内で、
ハンドユニットを回転させるモジュール。



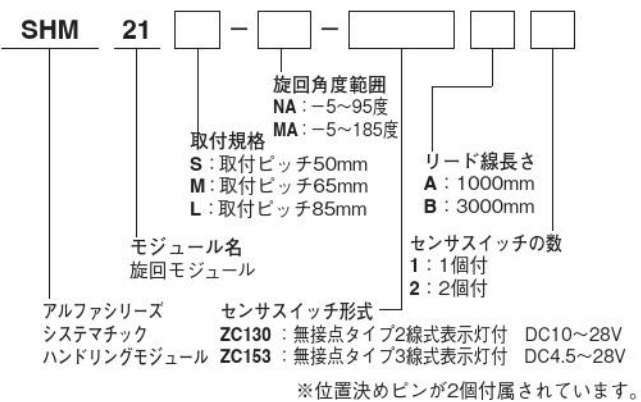
注意：締結用のねじ類を緩めると、組立精度が狂いますので分解しないでください。

仕様

項目		形式	SHM21S		SHM21M		SHM21L	
		NA	MA	NA	MA	NA	MA	
取付規格	取付面	S		M		L		
	被取付面	S		MまたはS ^{注1}		LまたはM ^{注2}		
使用流体		空気						
使用圧力範囲	MPa	0.2～0.6						
保証耐圧力	MPa	1						
使用温度範囲	℃	0～60						
作動形態および機構		複動形、ラック&ピニオン駆動、 ショックアブソーバ付 ^{注3} 、旋回角度調節機構付						
給油		不要						
旋回角度範囲 ^{注4}	度	-5～95	-5～185	-5～95	-5～185	-5～95	-5～185	
実効トルク ^{注5}	N・m	0.46		1.27		3.03		
ショックアブソーバ		KSHA6×5-D		KSHA6×5-DE		KSHA6×8-F		
許容エネルギー	J	0.67		1.03		2.06		
許容モーメント	N・m	0.6		1.2		2.4		
許容スラスト荷重	N	60		130		200		
旋回角度繰返し精度	度	±0.03						
使用速度範囲	度/s	40～320						
センサスイッチ		作動検知×2						
質量	g	300	330	630	690	1300	1500	

注1：SHM21MにはM・Sの両サイズを取り付けることができます。
 2：SHM21LにはL・Mの両サイズを取り付けることができます。
 3：ショックアブソーバは回転角度設定位置から半回転戻した位置に設定してください。
 4：回転角度はストップパねじと回転角度調節ねじにより、範囲内で任意に設定することができます。
 5：使用空気圧力0.5MPa時の値です。(使用圧力と実効トルクは比例します。)運動エネルギーについての詳細は前付ページ「2. ロータリアクチュエータの選定」をご覧ください。

注文記号



センサスイッチのみの注文記号



●センサスイッチの詳細は、1819ページをご覧ください。

許容スラスト荷重と許容モーメント

スラスト荷重 (W)

旋回テーブル

モーメント ($M = F \times L$)

KOGANEI 1735

ミニ
ビット
ノック
マルチ
シグC
シグC
ストローク
低摩擦
ベアリング
ペン
スリム
ツイ
ン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドシ
グ6-10
12
12
ツイ
ン
ロッドφ
6
ツイ
ン
ロッドB
アルファ
ツイ
ン
ロッドφ
6
アクシ
ス
シリ
ン
スライ
ド
ユーク
ハイ
マルチ
ミガ
イ
スライ
ド
ロッド
スライ
ド
Z
スライ
ダ
GT
ミガ
イ
スライ
ド
フル
ORV
ORC
Φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
Φ63 Ø80
ORV
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAF
RAN
RAG
RWT
スイン
ク
ツイスト
エハ
ンド
Lハ
ンド
フラット
エハ
ンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプ
ラ
イン
ス
コンラ
ド
レス
SHM
マイ
クロ
SHM
高速
バ
ック
低速
シリ
ン
リア
ン
磁気
スト
ロー
セン
サ
センサ
ス
ッチ
CJ
CFE

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストロー
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
ガイド
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
ミハ
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
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

反転モジュール



0度～180度の範囲でハンドユニットを反転させるモジュール。

●ショックアブソーバ
(反転角度調節ねじを兼用)
反転角度調節位置まで、
ねじ込んでください。

●アンギュラベアリング
(両端に各1個ずつ配置)

●反転軸
(ベーン軸)

●ストoppa
設定する反転角度に合わせ、
ねじ込み位置を変更してください。
(接着剤による緩み止めを併用し締めつけてください。)

●クイック継手付スピードコントローラ
反転速度を調節できます。
(使用速度範囲を超えないように注意してください。)

●マグネットホルダ
M3止めねじを緩めると
プレートの円周方向に
移動することができます。
所定の位置でセンサスイ
ッチが作動するよう取付
位置を調節してください。

●反転本体
(ベーン式ロータリアクチュエータ)

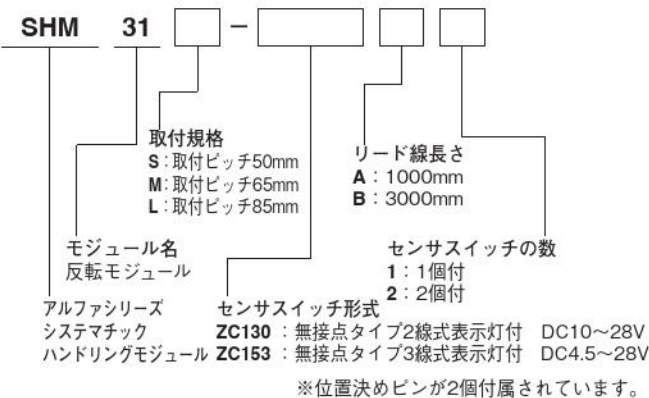
注意：締結用のねじ類を緩めると、組立精度が狂いますので分解しないでください。

仕様

形式		SHM31S	SHM31M	SHM31L
項目	取付面	S	M	L
取付規格	被取付面	S	MまたはS ^{注1}	LまたはM ^{注2}
使用流体		空気		
使用圧力範囲	MPa	0.2～0.6		
保証耐圧力	MPa	1		
使用温度範囲	℃	0～60		
作動形態および機構		複動形、ベーン駆動、ショックアブソーバ付、 反転角度調節機構付		
給油		不要		
反転角度範囲	度	0～180		
調節角度範囲	度	0～180		
実効トルク ^{注3}	N・m	0.74	2.94	4.90
ショックアブソーバ		KSHAH6×3	KSHAH6×4	KSHAH6×5
許容モーメント	N・m	0.6	1.2	2.4
許容エネルギー	J	0.25	0.88	1.39
旋回角度繰返し精度	度	±0.03		
使用速度範囲	度/s	60～180		
センサスイッチ		作動検知×2		
質量	g	440	960	1880

注1：SHM31MにはM・Sの両サイズを取り付けることができます。
2：SHM31LにはL・Mの両サイズを取り付けることができます。
3：使用空気圧力0.5MPa時の値です。(使用圧力と実効トルクは比例します。) 使用に際しては、実効トルクの約50%でのご使用をお願いします。ベーン軸部からの内部漏れがあるため、使用条件によってはトルクが変動する場合があります。運動エネルギーについての詳細は前付ページ「2. ロータリアクチュエータの選定」をご覧ください。

注文記号

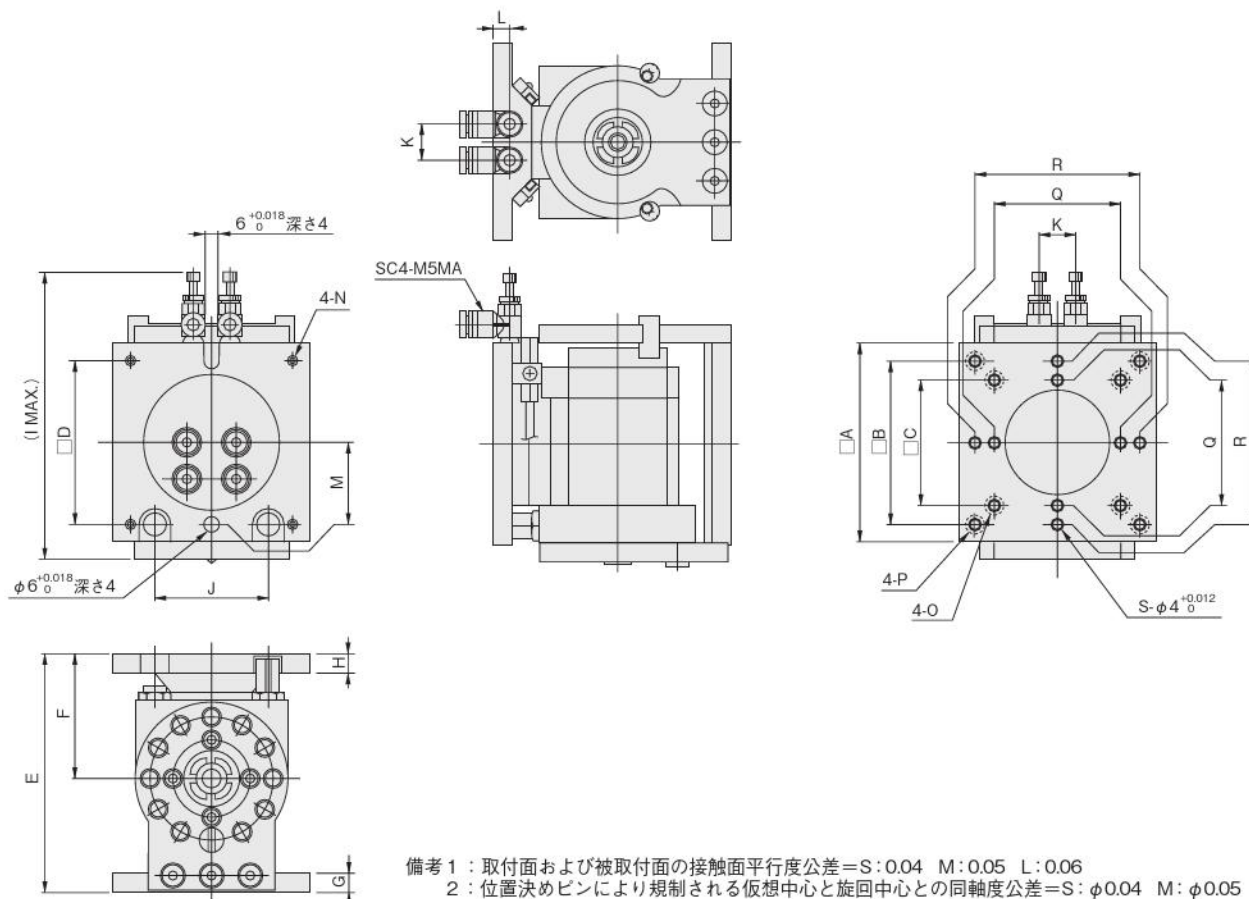


センサスイッチのみの注文記号



●センサスイッチの詳細は、1819ページをご覧ください。

SHM31S・M・L寸法図 (mm)



形式	記号	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S
SHM31S		60	50	—	50	75	40	6	6	96	29	13	7	25.0	M4	—	$\phi 4.5$, $\phi 8$ 深座ぐり深さ4.5	—	50 ± 0.03	4
SHM31M		80	65	50	65	95	50	7	7	117	46	15	7	32.5	M4	$\phi 4.5$, $\phi 8$ 深座ぐり深さ4.5	$\phi 4.5$, $\phi 8$ 深座ぐり深さ4.5	50 ± 0.03	65 ± 0.03	8
SHM31L		100	85	65	85	115	60	8	8	138	51	20	7	42.5	M5	$\phi 4.5$, $\phi 8$ 深座ぐり深さ4.5	$\phi 5.5$, $\phi 9.5$ 深座ぐり深さ5.4	65 ± 0.03	85 ± 0.05	8

内部容積と空気消費量

内部容積 SHM31S : 9×10^{-3} L
 SHM31M : 43×10^{-3} L
 SHM31L : 75×10^{-3} L

$$\text{空気消費量 } Q = v \cdot \frac{(P_1 + 1.033)}{1.033} \cdot n$$

Q : 空気消費量 L/min (ANR)

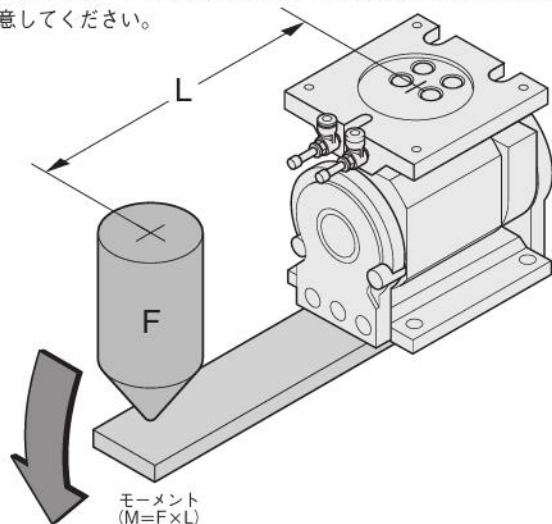
v : 反転モジュールの内部容積 L

n : 作動回数 回/min

P₁ : 空気圧力 MPa

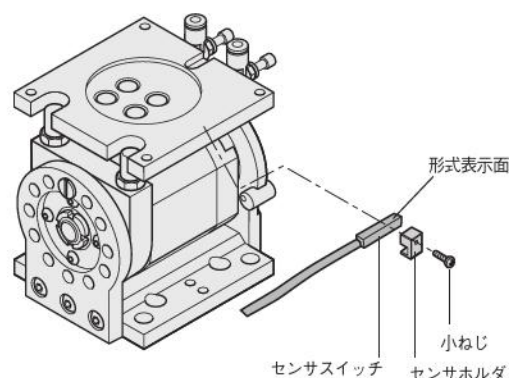
許容モーメント

モーメント (M=F×L) は、1736ページの許容値を超えないように注意してください。



センサスイッチ取付け要領

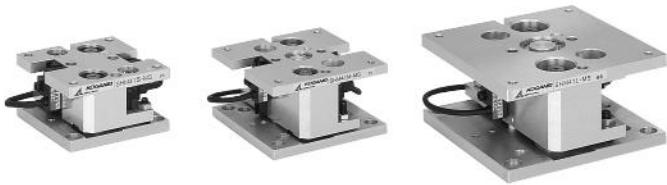
センサスイッチは下記のように形式表示面を上にして横からセンサホルダにて取り付けてください。



ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストロー
ジグ C
低摩擦
ベアリング
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
ツインロッド
アクシス
シリンド
スライ
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
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
イアシス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブ
低速
シリンド
リニア
磁気
ストロー
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
ベース
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
ツインロッド
アクシス
シリンド
スライ
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
ミバ
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

シフトモジュール



ハンドユニットを、あらかじめ決められた範囲内で伸縮運動させるモジュール。定圧挿入に最適。リフターとしても使用できます。

●ストローク調節ねじ

出側ストロークが調節でき、
ゴムバンパによりストローク端の
衝撃を吸収します。

●センサスイッチ

内蔵マグネットにより作動位置を検知できます。

●クイック継手付スピードコントローラ

伸縮速度を調節できます。
(許容運動エネルギーを超えないように注意してください。)

●フレーム

●ピストン

●リニアボール
ベアリング

●位置決めピン

(所定の穴に接着剤を併用し挿入してください。)

●プレート

●ストローク調節ねじ

戻り側ストロークが調節でき、
ゴムバンパによりストローク端の
衝撃を吸収します。

注意：締結用のねじ類を緩めると、組立精度が狂いますので分解しないでください。

仕様

項目		形式	SHM41S		SHM41M		SHM41L	
		MS	LS	MS	LS	MS	LS	
取付規格	取付面	S		M		L		
	被取付面	S		MまたはS ^{注1}		LまたはM ^{注2}		
シリンドラ径		mm	12		16		20	
ストローク		mm	10	20	15	30	20	40
使用流体		空気						
使用圧力範囲		MPa	0.2～0.6					
保証耐圧力		MPa	1					
使用温度範囲		℃	0～60					
作動形態および機構		複動形、リニアボールベアリング、ストローク調節機構(バンパ)付						
給油		不要						
推力 ^{注3}	N	出側	56.5		100.5		157.1	
		戻り側	42.4		86.4		131.9	
許容運動エネルギー		J	0.03		0.06		0.08	
許容モーメント		N・m	0.3		0.4		0.8	
使用速度範囲		mm/s	30～300					
繰返し精度		mm	±0.05					
センサスイッチ		作動検知×2						
質量		g	280	320	480	550	790	980

注 1：SHM41MにはM・Sの両サイズを取り付けることができます。
 2：SHM41LにはL・Mの両サイズを取り付けることができます。
 3：使用空気圧力0.5MPa時の値です。

注文記号

SHM 41

ストローク mm

取付規格	S	M	L
MS	10	15	20
LS	20	30	40

取付規格
S：取付ピッチ50mm
M：取付ピッチ65mm
L：取付ピッチ85mm

リード線長さ
A：1000mm
B：3000mm

センサスイッチの数
1：1個付
2：2個付

アルファシリーズ システムチック ハンドリングモジュール

センサスイッチ形式
CS9H：無接点タイプ3線式表示灯付 DC4~28V
ZB430：無接点タイプ2線式表示灯付 DC10~28V
※位置決めピンが2個付属されています。

センサスイッチのみの注文記号 (ホルダ付き)

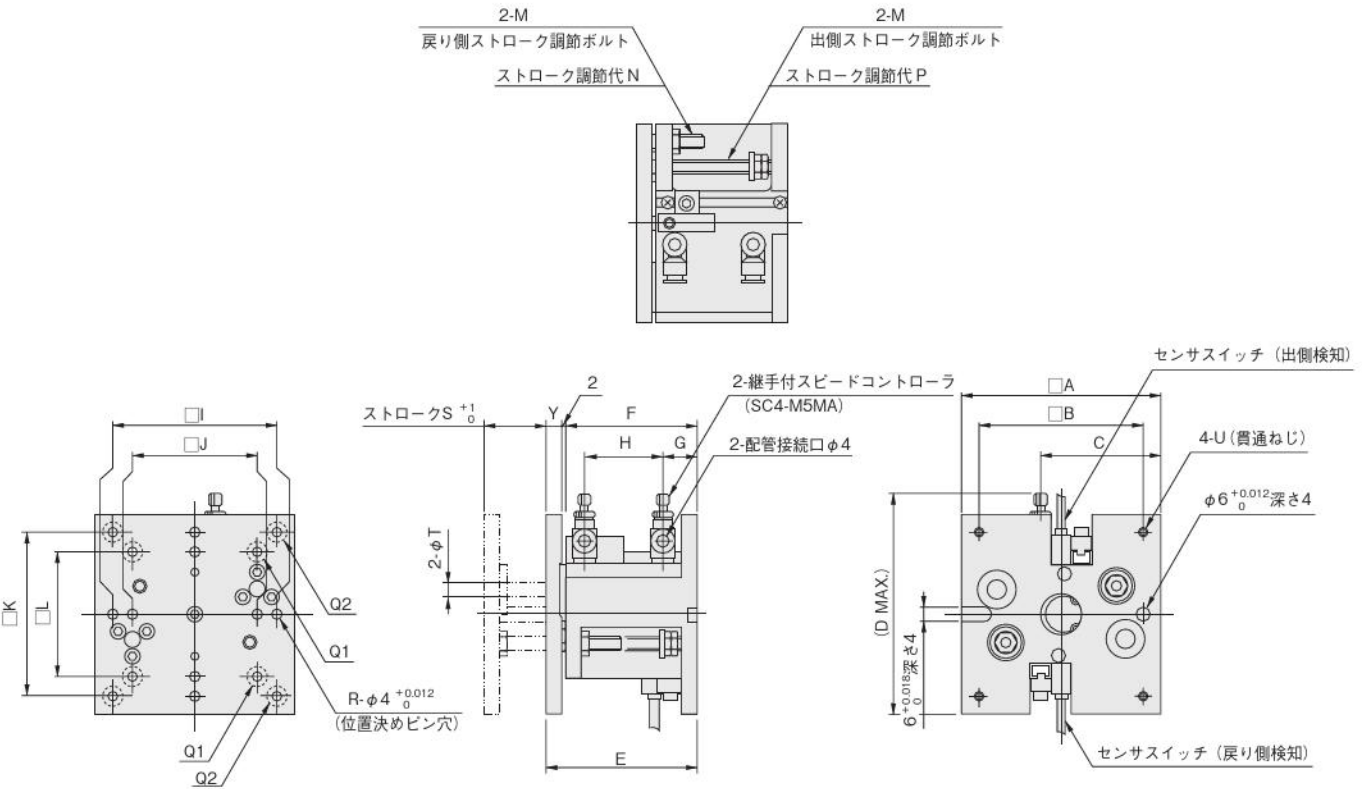
SHM41

リード線長さ
A：1000mm
B：3000mm

センサスイッチ形式
CS9H：無接点タイプ3線式表示灯付 DC4~28V
ZB430：無接点タイプ2線式表示灯付 DC10~28V

●センサスイッチの詳細は、1819ページをご覧ください。

SHM41S・M・L寸法図 (mm)



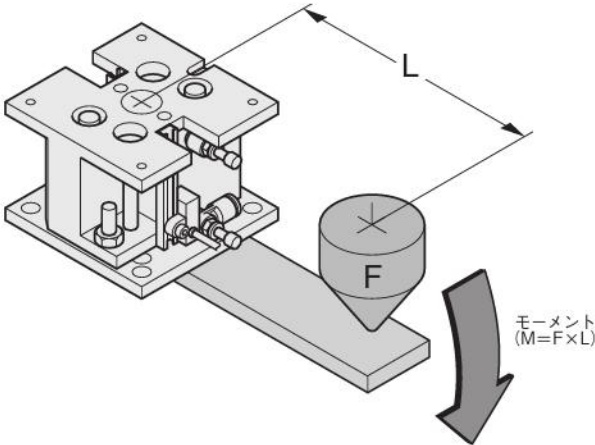
備考 1 : 取付面および被取付面の接触面平行度公差=S:0.04 M:0.05 L:0.06
2 : 位置決めピンにより規制される旋回中心の同軸度公差=S:φ0.04 M:φ0.05 L:φ0.06

形式	記号		A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	P注	Q1	Q2	R	S	T	U	X	Y
SHM41S-MS	60	50	37	78	35	27	12	10.5	50±0.03	—	50	—	M4	2	10	—	4-φ4.5 4-φ8深座ぐり	4	10	8	M4	3	6		
SHM41S-LS					45	37		20.5						5	20				20			12			
SHM41M-MS	80	65	48	88	45	37	13	16.5	65±0.03	50±0.03	65	50	M5	5	15	4-φ4.5 4-φ8深座ぐり	4-φ4.5 深さ4.4 (裏面より)	8	15	8	M4	7	6		
SHM41M-LS					60	52		31.5						9	30				30			24			
SHM41L-MS	100	85	59	102	50	41	15	18.7	85±0.05	65±0.03	85	65	M6	3	20	深さ4.4 (裏面より)	4-φ5.5 4-φ9.5深座ぐり 深さ5.4(裏面より)	8	20	10	M5	15	7		
SHM41L-LS					70	61		38.7						7	40				40			26			

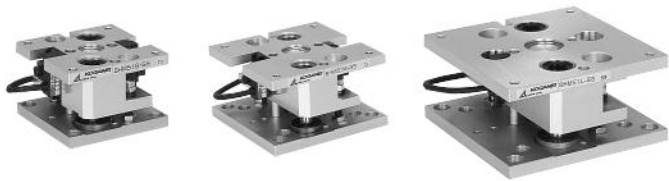
注：ただし、センサ移動範囲は出側ストローク端よりXmm。

許容モーメント

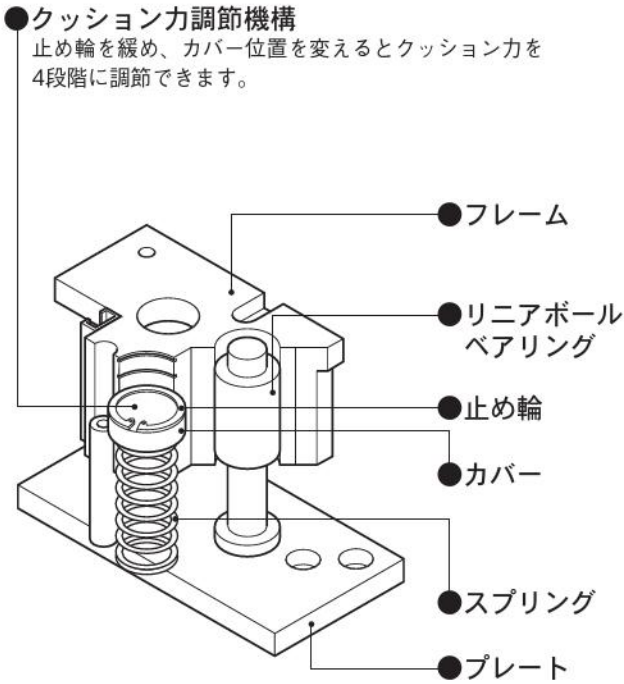
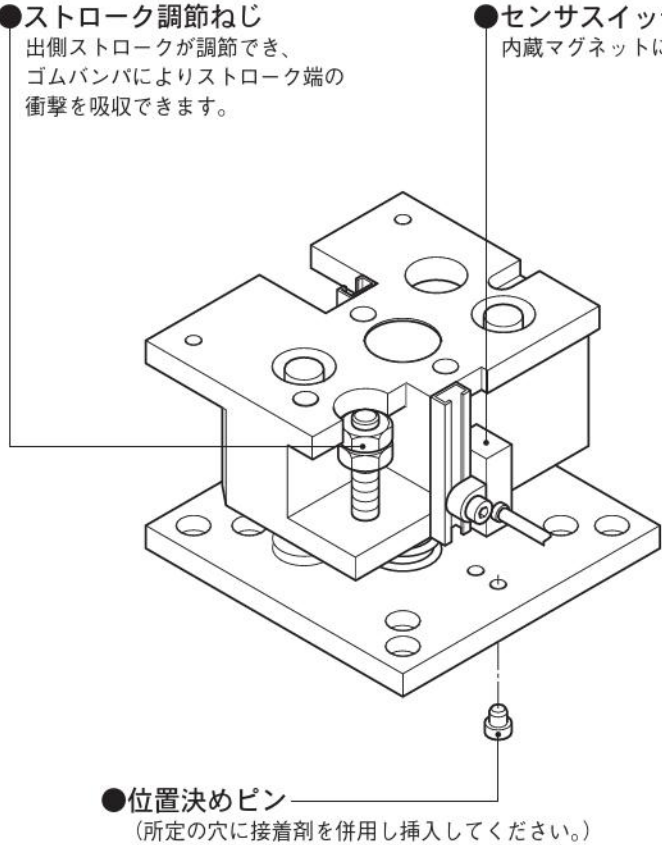
モーメント(M=F×L)が、1738ページの許容値を超えないように注意してください。



クッションモジュール



ワークを保護するモジュール。
可変可能なスプリング力によるパッチン挿入も
できます。



注意：締結用のねじ類を緩めると、組立精度が狂いますので分解しないでください。

仕様

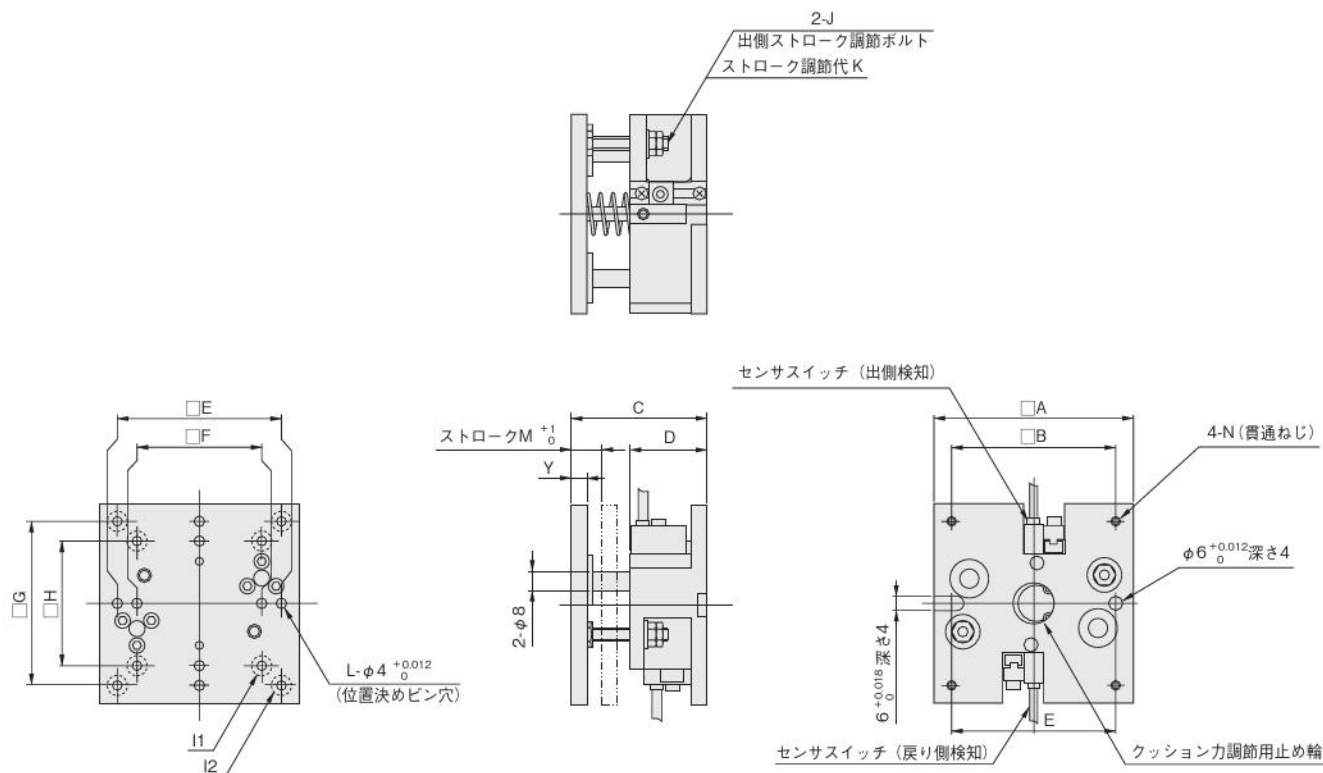
項目 \ 形式		SHM51S		SHM51M		SHM51L	
		SS	MS	SS	MS	SS	MS
取付規格	取付面	S		M		L	
	被取付面	S		MまたはS ^{注1}		LまたはM ^{注2}	
ストローク mm		5	10	8	15	10	20
使用温度範囲 ℃		0～60					
作動形態および機構		スプリング駆動、リニアボールベアリング、ストローク調節機構（バンパ）付					
給油		不要					
推力 N	出側	3～12		4～16		4～16	
	戻り側	—		—		—	
許容モーメント N・m		0.3		0.4		0.8	
繰返し精度 mm		±0.05					
センサスイッチ		作動検知×2					
質量 g		250	280	380	430	720	810

注1：SHM51MにはM・Sの両サイズを取り付けることができます。
2：SHM51LにはL・Mの両サイズを取り付けることができます。

注文記号

SHM	51		—		—				
		ストローク mm							
		取付規格							
		SS	5	8	10				
		MS	10	15	20				
		取付規格							
		S：取付ピッチ50mm							
		M：取付ピッチ65mm							
		L：取付ピッチ85mm							
		モジュール名							
		シフトモジュール							
		センサスイッチ形式							
		CS9H：無接点タイプ3線式表示灯付							
		ZB430：無接点タイプ2線式表示灯付							
		※位置決めピンが2個付属されています。							
		リード線長さ							
		A：1000mm							
		B：3000mm							
		センサスイッチの数							
		1：1個付							
		2：2個付							
		アルファシリーズ							
		システムチック							
		ハンドリングモジュール							
		DC4～28V							
		DC10～28V							

センサスイッチのみの注文記号(ホルダ付き)		SHM51
リード線長さ A：1000mm B：3000mm		
センサスイッチ形式 CS9H：無接点タイプ3線式表示灯付 DC4~28V ZB430：無接点タイプ2線式表示灯付 DC10~28V		
●センサスイッチの詳細は、 1819ページをご覧ください。		



備考1：取付面および被取付面の接触面平行度公差=S:0.04 M:0.05 L:0.06

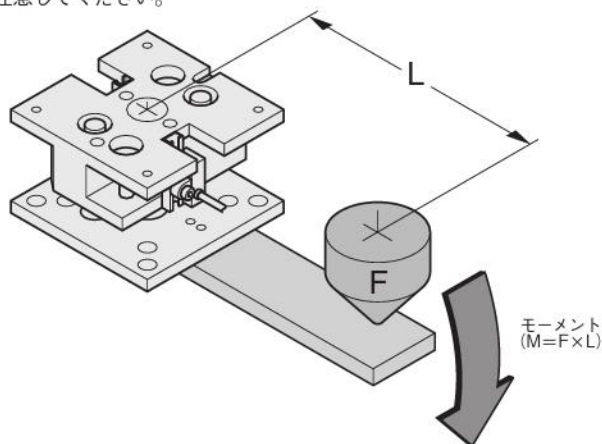
2：位置決めピンにより規制される旋回中心の同軸度公差=S:φ0.04 M:φ0.05 L:φ0.06

形式	記号	A	B	C	D	E	F	G	H	I1	I2	J	K注	L	M	N	X		Y
																	出側	戻り側	
SHM51S-SS		60	50	40	27	50±0.03	—	50	—	—	4-φ4.5	M4	5	4	5	M4	1	3	6
SHM51S-MS				45	27						4-φ8深座ぐり		10		10		3	4	
											深さ4.4								
SHM51M-SS		80	65	45	28	65±0.03	50±0.03	65	50	4-φ4.5 4-φ8深座ぐり 深さ4.4	4-φ8深座ぐり 深さ4.4 (裏面より)	M5	8	8	8	M5	4	1	6
SHM51M-MS				55	31								15		15		7	5	
SHM51L-SS		100	85	50	31	85±0.05	65±0.03	85	65	4-φ5.5 4-φ9.5深座ぐり 深さ5.4(裏面より)	4-φ9.5深座ぐり 深さ5.4(裏面より)	M5	10	8	10	M5	5	2	7
SHM51L-MS				70	41								20		20		15	7	

注：ただし、センサ移動可能範囲はXmm。

許容モーメント

モーメント($M=F \times L$)が、1740ページの許容値を超えないように注意してください。

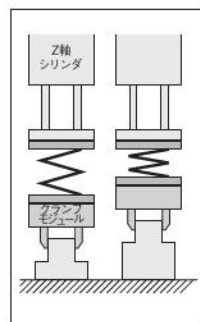


使用例

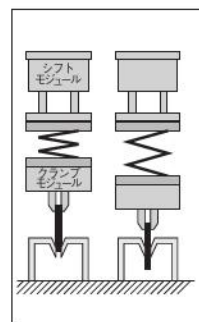
不定形ワークのクランプ
時における誤差吸収

プラスチック部品等の定
圧挿入(パッチン挿入)

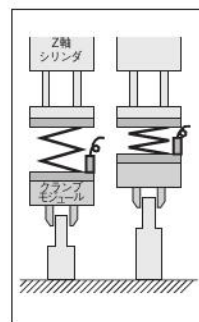
ワーク形状の異常検出



高さ方向の誤差を吸収する
ことによりロボットを
保護する。



ある程度まではシリンダに
よって挿入し、そこからは
スプリングにて定圧挿入。



センサによって高さ方向
の異常を検出し、異常な
ワークのみを取りのぞく。

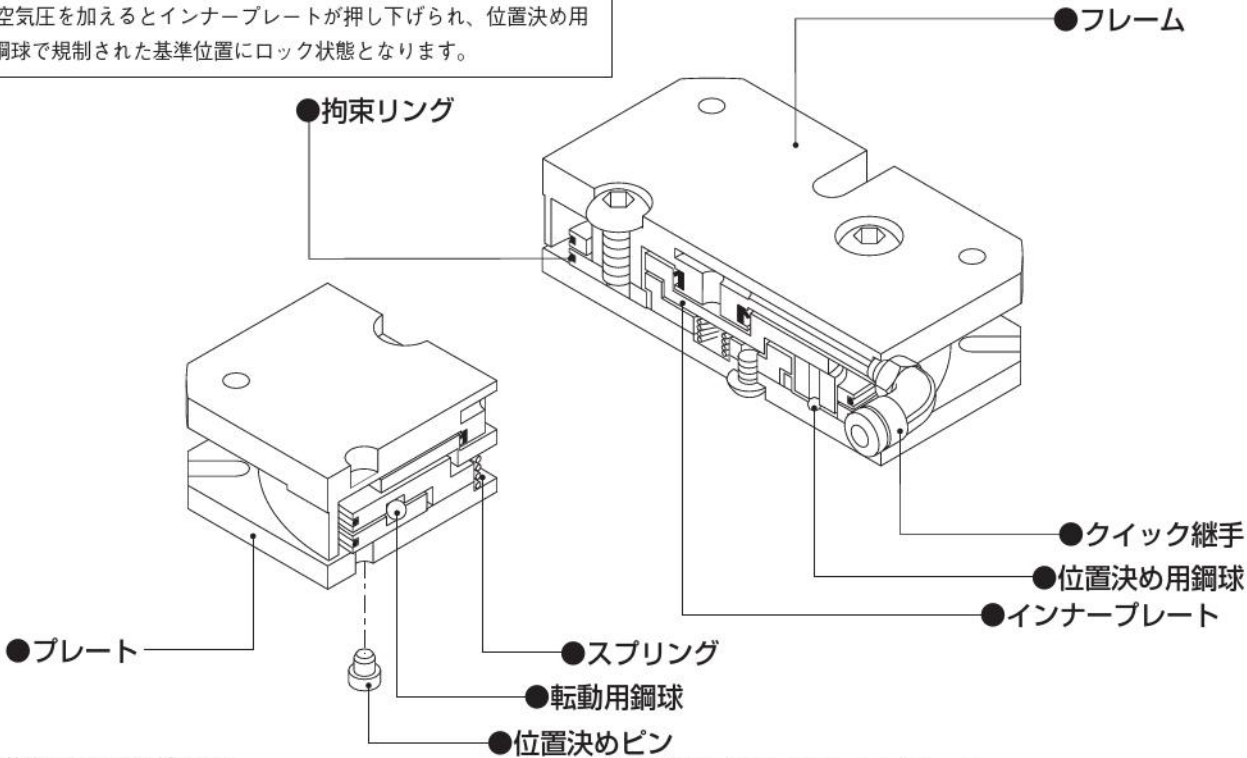
コンプライアンスモジュール



優れた応答性と再現性を持つ誤差吸収モジュール。
ロック機構が搭載されています。

作動原理

- フレームとプレートは転動用鋼球をはさみ、拘束リングとスプリングによる軽度の求芯力を受けながらフリーの状態にあります。
- 空気圧を加えるとインナープレートが押し下げられ、位置決め用鋼球で規制された基準位置にロック状態となります。



注意：締結用のねじ類を緩めると、組立精度が狂いますので分解しないでください。
(所定の穴に接着剤を併用し挿入してください。)

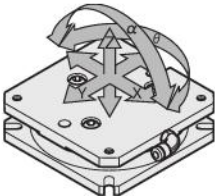
仕様

形式		SHM61S	SHM61M	SHM61L
項目	取付面	S	M	L
	被取付面	S	M	L
使用流体		空気		
使用圧力範囲	MPa	0.2~0.6		
保証耐圧力	MPa	1		
使用温度範囲	℃	0~60		
作動形態および機構		水平パッシブタイプ、ロック機構付 ^注		
給油		不要		
可搬質量	kg	1.5	3	4.5
移動量	X・Y mm	±1.0		
	Z mm	-0.5		
	θ 度	±2.5		
	α 度	±0.6		
求芯力		5		
ロック時繰返し精度	mm	±0.02		
質量	g	200	420	600

注：空気圧印加にてロック状態となります。

注文記号

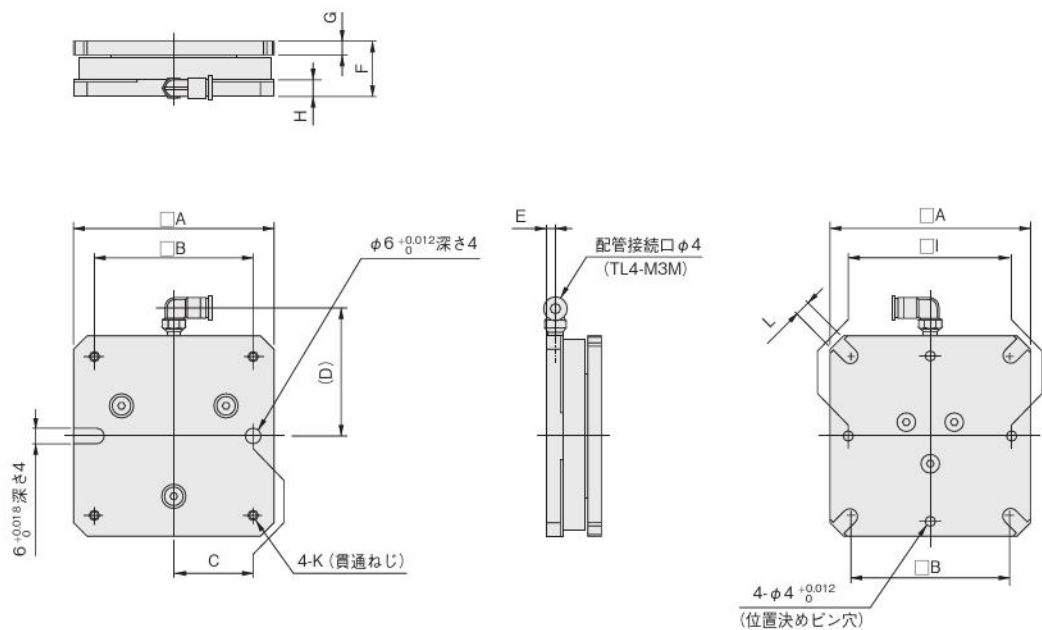
SHM	61	
取付規格 S：取付ピッチ50mm M：取付ピッチ65mm L：取付ピッチ85mm モジュール名 コンプライアンスモジュール アルファシリーズ システムチック ハンドリングモジュール		
※位置決めピンが2個付属されています。		



用語説明

求芯力：コンプライアンスモジュールは拘束リングにより5Nの力で中心を保とうとする力が働いています。
この力を「求芯力」といいます。

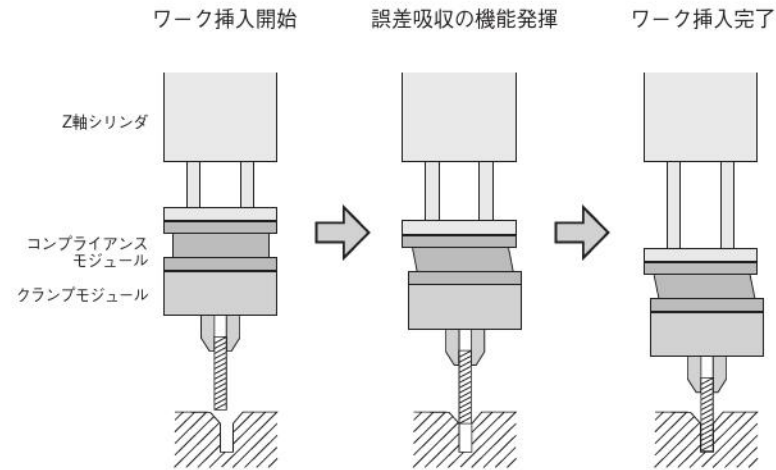
SHM61S・M・L寸法図 (mm)



備考 1 : 取付面および被取付面の接触面平行度公差=S:0.04 M:0.05 L:0.06
2 : 位置決めピンにより規制される仮想中心の同軸度公差=S:φ0.04 M:φ0.05 L:φ0.06

形式	記号	A	B	C	D	E	F	G	H	I	K	L
SHM61S		60	50	25.0	42	3	20	4	5.5	50±0.03	M4	4.5
SHM61M		80	65	32.5	52	3	23	5	6.0	65±0.03	M4	4.5
SHM61L		100	85	42.5	62	3.5	28	7	7.0	85±0.05	M5	5.5

使用例



注意 : 使用例のように、プレートの下にワークを取り付け、各移動量の範囲以内でご使用ください。移動範囲を超え外力を加えると破損の原因となります。
プレス等圧縮荷重が掛かると、インナープレートの摩耗等、破損の原因となります。移動量の範囲を超え圧縮荷重を掛ける場合は、可搬質量を目安としてください。
また、プレートにモーメント荷重が掛かると精度(平行度)不良、インナープレートの偏摩耗による寿命低下の原因となります。
荷重は衝撃荷重とならないようにご注意ください。

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストロー
ジグC
低摩擦
ベアリング
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
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライ
ロッド
スライ
Z
スライ
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
イアシス
コンプラ
θレス
SHM
マイク
SHM
高速
バルブ
低減
シリンド
リニア
磁気
ストロー
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
ジグ C
低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイ
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイ
ロッドφ6
ツイ
ロッドφ8
アルファ
アイソ
アクシス
シリンド
スライ
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
ミバ
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
リニア
磁気
ストロー
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

コンプライアンスモジュール

NZ仕様

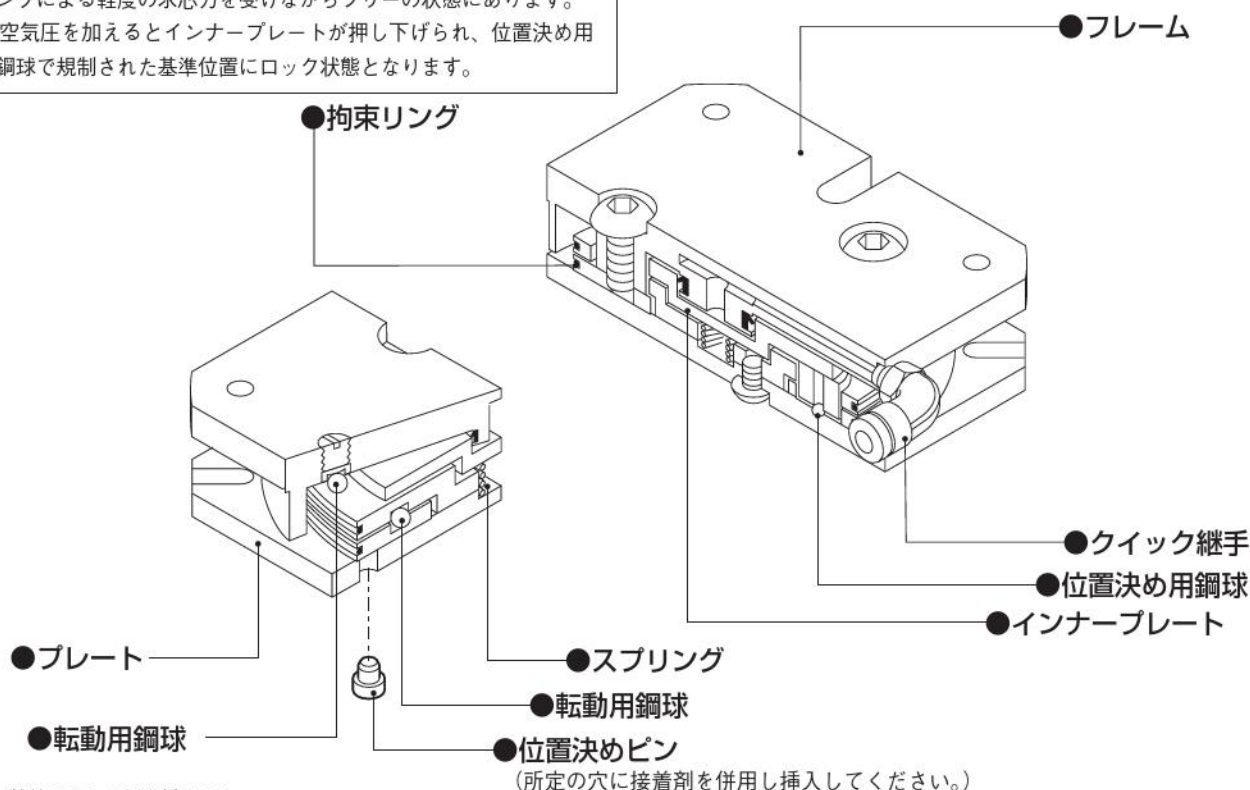


Z方向、 α 方向誤差吸収を無くしたコンプライアンスモジュールです。

部品挿入の際のカジリを減少させます。

作動原理

1. フレームとプレートは転動用鋼球をはさみ、拘束リングとスプリングによる軽度の求芯力を受けながらフリーの状態にあります。
2. 空気圧を加えるとインナープレートが押し下げられ、位置決め用鋼球で規制された基準位置にロック状態となります。



注意：締結用のねじ類を緩めると、組立精度が狂いますので分解しないでください。

仕様

形式		SHM62S	SHM62M	SHM62L
項目				
取付規格	取付面	S	M	L
	被取付面	S	M	L
使用流体		空気		
使用圧力範囲	MPa	0.2～0.6		
保証耐圧力	MPa	1		
使用温度範囲	℃	0～60		
作動形態および機構		水平パッシブタイプ、ロック機構付 ^注		
給油		不要		
可搬質量	kg	1.5	3	4.5
移動量	X・Y mm	±1.0		
	Z mm	—		
	θ 度	±2.5		
	α 度	—		
求芯力	N	5		
ロック時繰返し精度	mm	±0.02		
質量	g	200	420	600

注：空気圧印加にてロック状態となります。

注文記号

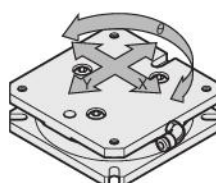
SHM 62

取付規格
S：取付ピッチ50mm
M：取付ピッチ65mm
L：取付ピッチ85mm

モジュール名
コンプライアンスモジュールNZ仕様

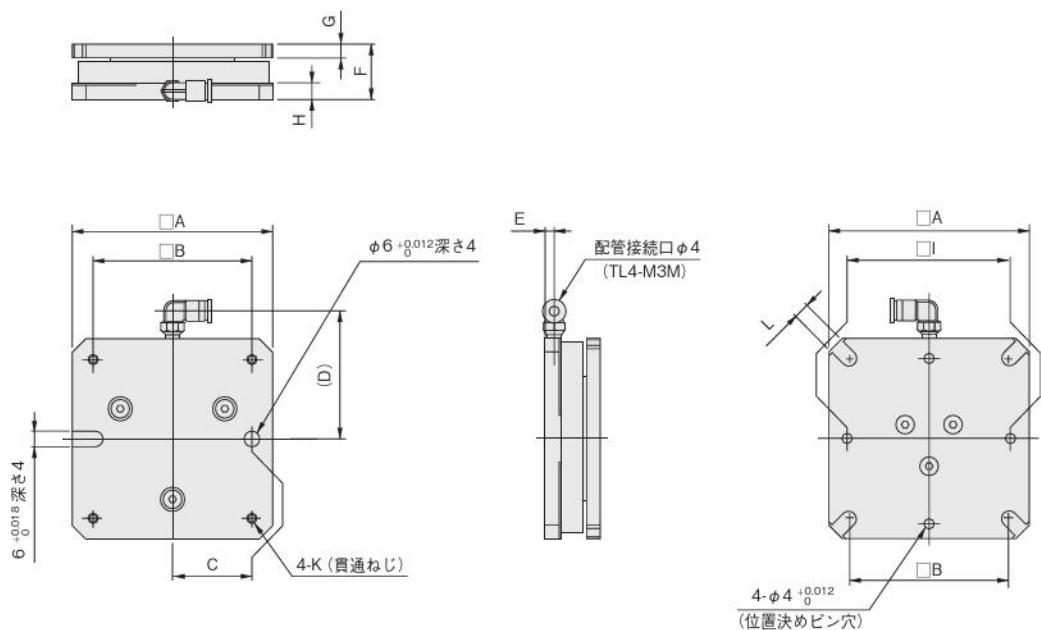
アルファシリーズ
システムチック
ハンドリングモジュール

※位置決めピンが2個付属されています。



NZ仕様の移動方向
先のようにX、Y、 θ の方向に移動します。

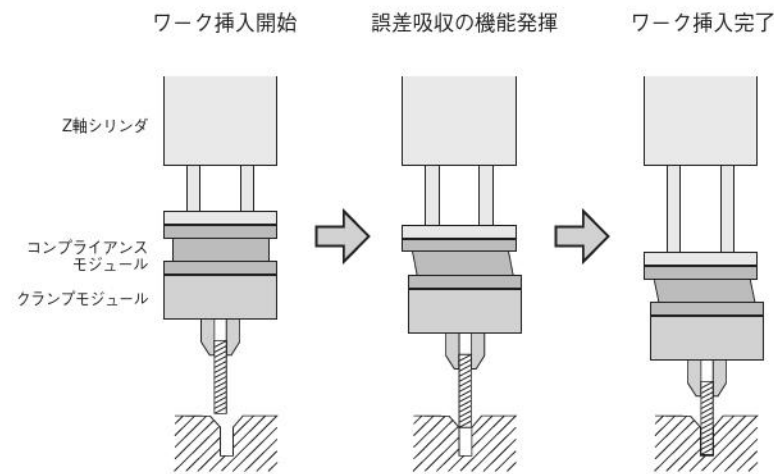
SHM62S・M・L寸法図 (mm)



備考 1 : 取付面および被取付面の接触面平行度公差=S:0.04 M:0.05 L:0.06
2 : 位置決めピンにより規制される仮想中心の同軸度公差=S:φ0.04 M:φ0.05 L:φ0.06

形式	記号	A	B	C	D	E	F	G	H	I	K	L
SHM62S		60	50	25.0	42	3	20	4	5.5	50±0.03	M4	4.5
SHM62M		80	65	32.5	52	3	23	5	6.0	65±0.03	M4	4.5
SHM62L		100	85	42.5	62	3.5	28	7	7.0	85±0.05	M5	5.5

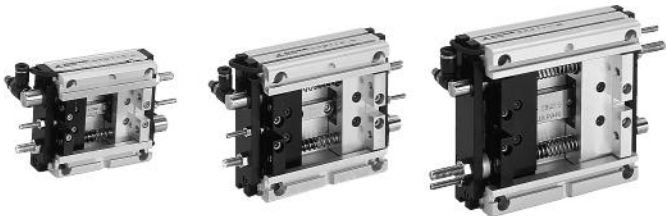
使用例



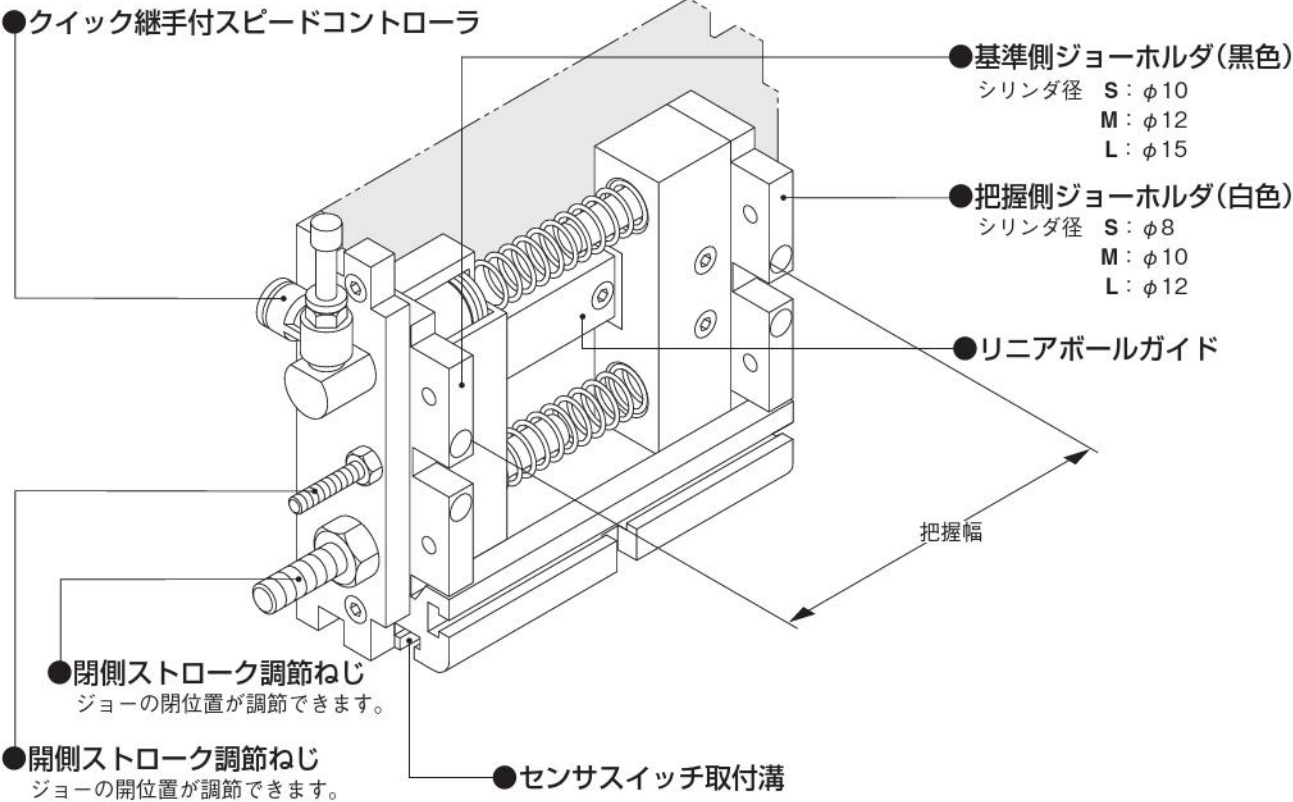
注意 : 使用例のように、プレートの下にワークを取り付け、各移動量の範囲以内でご使用ください。移動範囲を超え外力を加えると破損の原因となります。
プレス等圧縮荷重が掛かると、インナープレートの摩耗等、破損の原因となります。移動量の範囲を超え圧縮荷重を掛ける場合は、可搬質量を目安としてください。
また、プレートにモーメント荷重が掛かると精度(平行度)不良、インナープレートの偏摩耗による寿命低下の原因となります。
荷重は衝撃荷重とならないようご注意ください。

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストロー
ジグ C
低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイ
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイ
ロッドφ6
ツイ
ロッドφ8
アルファ
ツイ
ロッドφ10
アクシス
シリンド
スライ
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライ
ロッド
スライ
スライ
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
ミバ
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
シリンド
リアア
磁気
ストロー
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

平行クランプモジュール



ハンドユニットにおいて、フィンガの役目を果たすモジュール。シリンドラ部が非同期のため、クランプ時の位置決めに優れています。特に小形ワークに最適。



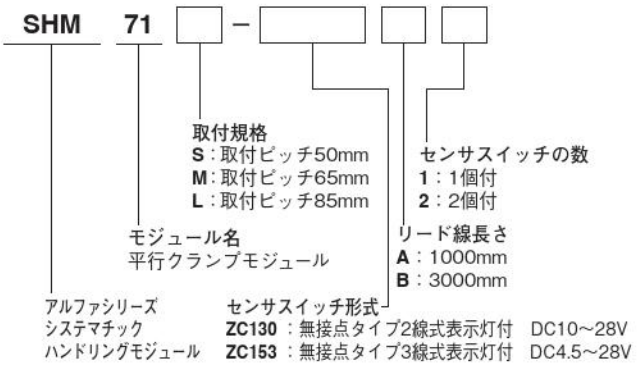
注意：締結用のねじ類を緩めると、組立精度が狂いますので分解しないでください。

仕様

形式		SHM71S	SHM71M	SHM71L
項目	取付面	S	M	L
取付規格	取付面	S	M	L
シリンドラ径	mm	8(10)	10(12)	12(15)
ストローク	mm	片側8	片側12	片側15
使用流体		空気		
使用圧力範囲	MPa	0.2~0.6		
保証耐圧力	MPa	1		
使用温度範囲	℃	0~60		
作動形態および機構		常時開単動形、非同期式、リニアボールガイド、ストローク調節機構付		
給油		不要		
把握力注	開時(ばね力)	2.5~6.9	3.9~12.7	5.1~12.9
	N 閉時	21.6 - ばね力 [2.2 - ばね力]	33.3 - ばね力 [3.4 - ばね力]	48.1 - ばね力 [4.9 - ばね力]
許容モーメント N・m	ピッチング	1.0	2.1	4.6
	ヨーイング	1.2	2.4	5.4
	ローリング	1.6	2.9	9.8
繰返し精度	mm	±0.01		
最高作動頻度	cycle/min	40		
センサスイッチ		作動検知×2		
把握幅	mm	26~42	33~57	43~73
質量	g	240	450	880

注：使用空気圧力0.5MPa時の値です。

注文記号

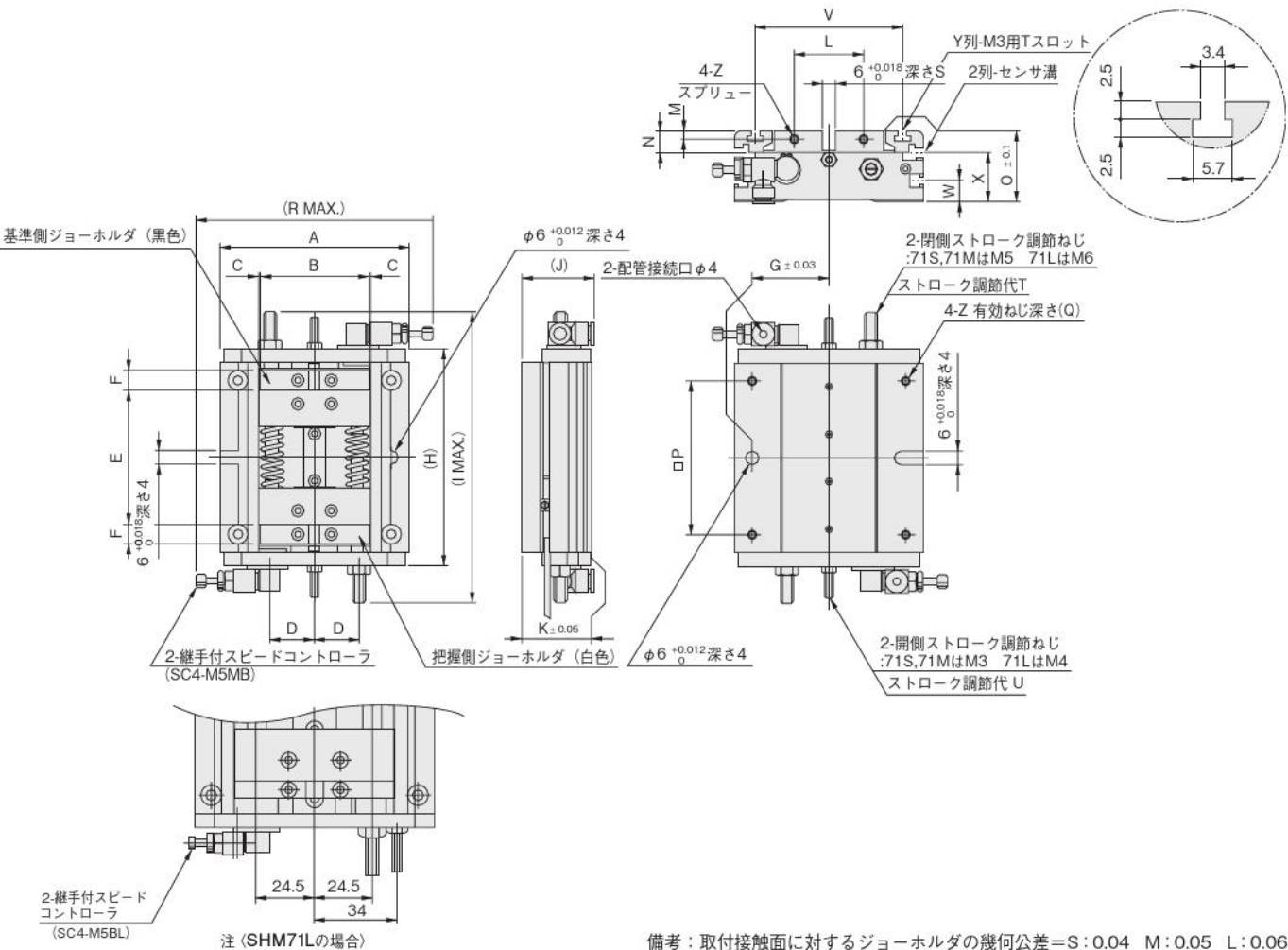


センサスイッチのみの注文記号



●センサスイッチの詳細は、1819ページをご覧ください。

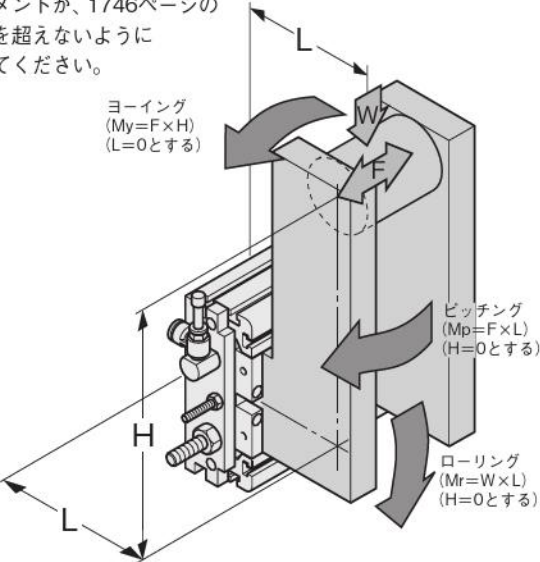
SHM71S・M・L寸法図 (mm)



形式	記号	A	B	C	D	E		F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
						開時最大	閉時最小																					
SHM71S		60	32	0.5	14.5	42	26	6	25.0	72	100	30	25	20	4	8	25	50	4	92	7	8	8	45	—	16	2	M4
SHM71M		80	46	1.0	18.5	57	33	8	32.5	92	122	32	30	30	4	9	30	65	7	100	8	10	10	60	8	21	4	
SHM71L		100	64	1.0	注	73	43	8	42.5	112	155	34	35	40	5	10	35	85	8	110	8.5	15	15	78	10	23	4	M5

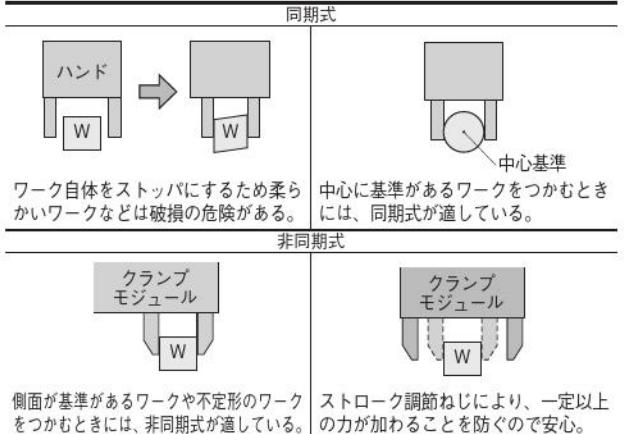
許容モーメント

各モーメントが、1746ページの許容値を超えないように注意してください。



比較例

通常よく使用されている同期式ではなく、非同期式(爪が片側ずつ独立した動きがとれる)を採用したモジュールです。また、出側、引側ストローク調節が可能でワークによって微調節をすることができます。片側の爪のシリンダ径が大きくなっており、こちらを基準として反対側で寄せるようにつかむ使用方法のため、側面に基準があるようなワークに最適です。



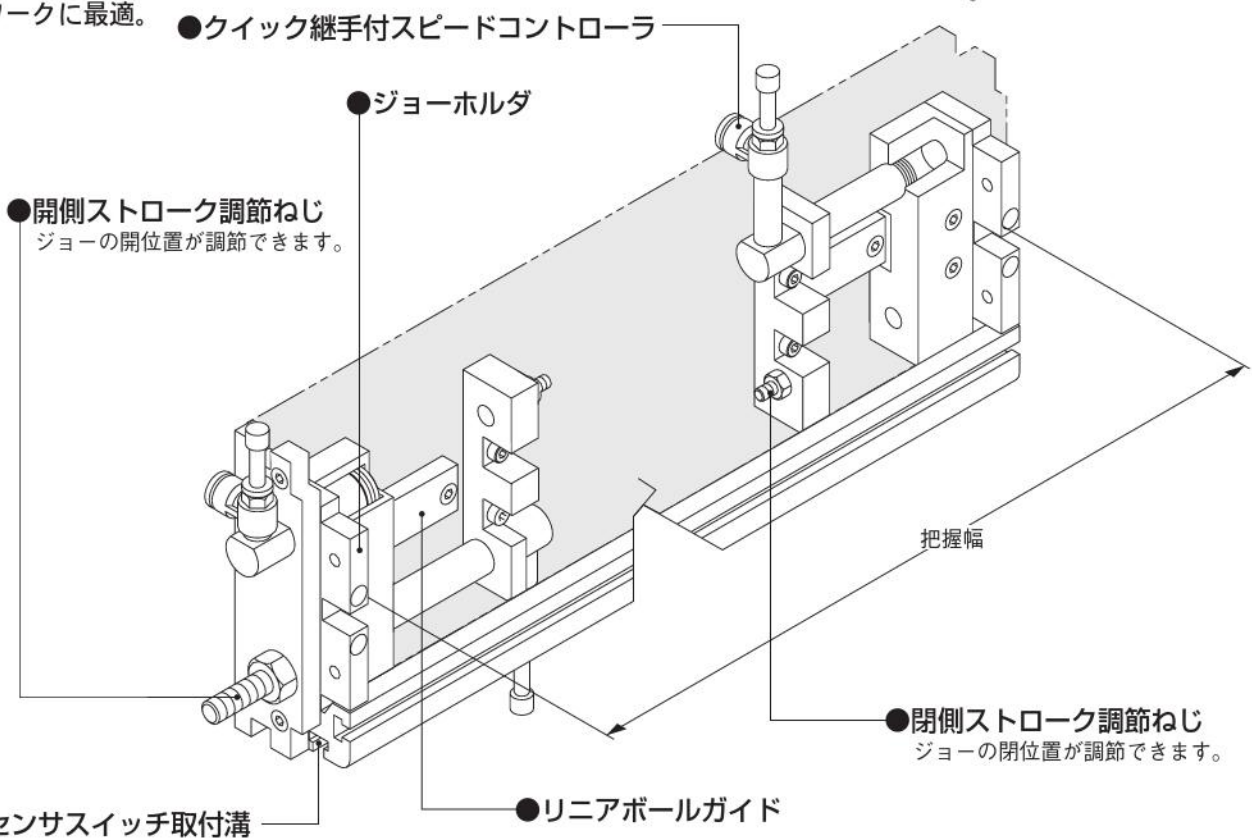
ミニ ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C ストローク
ジグ C 低摩擦
ベアリング
ペン
スリム
ツイン ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ 6~10
ガイドジグ 12~63
ツイン ロッド $\phi 6$
ツイン ロッド B
アルファ ツインロッド
アクシス シリンダ
スライド ユニット
ハイ マルチ
ミニガイド スライダ
ロッド スライダ
Z スライダ
GT
ミニガイド テーブル
ORV
ORC $\phi 10$
ORCA ORGA
ORK
ORC $\phi 83, \phi 80$
ORW MRW
ORB
MRV
MRC MRG
MRB
ORS MRS
RAP
RAT
RAF
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 イアシス
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

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストロー
ジグ C
低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイ
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジ
6~10
ガイドジ
12~63
ツイ
ロッドφ6
ツイ
ロッドφ8
アルファ
ワイロッド
アクシス
スライダ
スライ
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
ミバ
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
SHM
高速
バルブ
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストロー
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

平行クランプロングモジュール



ハンド部分において、フィンガの役目を果たすモジュール。シリンダ部が非同期のため、クランプ時の位置決めに優れています。
また、印加圧力を変えることにより、どちらか一方を基準ジョーとすることができます。
特に大形ワークに最適。



注意：締結用のねじ類を緩めると、組立精度が狂いますので分解しないでください。

仕様

項目		形式	SHM72S			SHM72M			SHM72L		
			SL	ML	LL	SL	ML	LL	SL	ML	LL
取付規格	取付面		S			M			L		
シリンダ径	mm		8			12			15		
ストローク	mm		片側20			片側26			片側30		
使用流体			空気								
使用圧力範囲	MPa		0.2~0.6								
保証耐圧力	MPa		1								
使用温度範囲	℃		0~60								
作動形態および機構			複動形、非同期式、リニアボールガイド、ストローク調節機構付								
給油			不要								
把握力 ^注	N	開時	21.6			48.1			76.4		
		閉時	21.6			48.1			76.4		
許容モーメント ^注	N・m	ピッチング	1.0			2.1			4.6		
		ヨーイング	1.2			2.4			5.4		
		ローリング	1.6			2.9			9.8		
繰返し精度	mm		±0.01								
最高作動頻度	cycle/min		40								
センサスイッチ			作動検知×4								
把握幅	mm		100~140	200~240	300~340	124~176	224~276	324~376	258~318	358~418	458~518
質量	g		490	610	730	850	960	1100	1700	1980	2200

注：使用空気圧0.5MPa時の値です。

1748 KOGANEI

注文記号

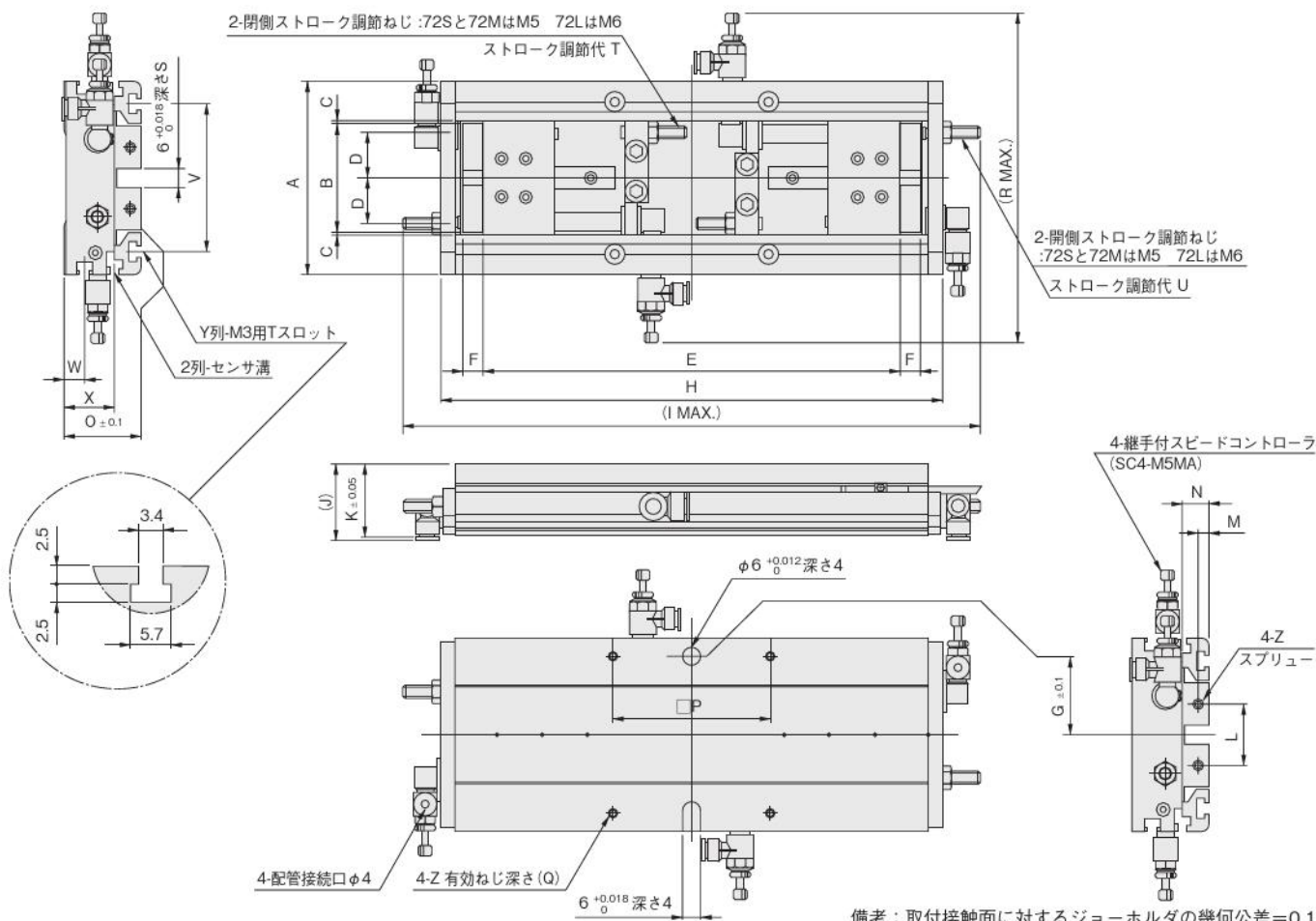
SHM	72		-		-			
モジュール名 平行クランプ ロングモジュール		把握幅(ジョーホルダ対面寸法) mm						リード線長さ A : 1000mm B : 3000mm
		取付規格	S	M	L			
		SL	140	176	318			
		ML	240	276	418			
アルファシリーズ システムチェック ハンドリングモジュール		取付規格	S	M	L	センサスイッチの数 1 : 1個付 3 : 3個付 2 : 2個付 4 : 4個付		
		S : 取付ピッチ50mm						
		M : 取付ピッチ65mm						
		L : 取付ピッチ85mm			センサスイッチ形式 ZC130 : 無接点タイプ2線式表示灯付 DC10~28V ZC153 : 無接点タイプ3線式表示灯付 DC4.5~28V			

センサスイッチのみの注文記号

		-									
センサスイッチ形式 ZC130: 無接点タイプ2線式表示灯付 ZC153: 無接点タイプ3線式表示灯付		リード線長さ A: 1000mm B: 3000mm								センサホルダ(小ねじ付) 無記入: ホルダなし SHM71: 平行クランプ用ホルダ付 (クランプモジュールと共通)	

●センサスイッチの詳細は、1819ページをご覧ください。

SHM72S・M・L寸法図 (mm)

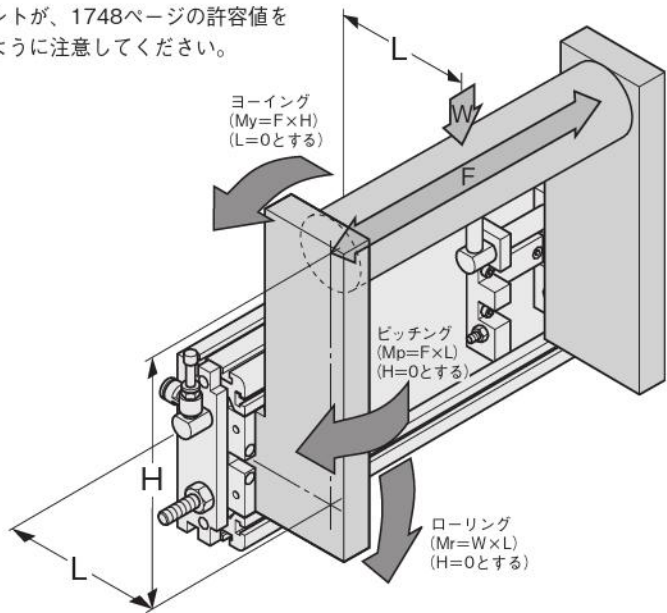


備考：取付接触面に対するジョーホルダの幾何公差=0.1

形式	記号	A	B	C	D	E		F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
						開時最大	開時最小																					
SHM72S-SL	60	32	0.5	14.5	140	100	6	25.0	172	197	30	25	20	4	8	25	50	4	122	7	7	9	45	—	16	2	M4	
SHM72S-ML					240	200			272	297											12							
SHM72S-LL					340	300			372	397																		
SHM72M-SL	80	46	1.0	18.0	176	124	8	32.5	212	247	32	30	30	4	9	30	65	7	135	8	10	14	60	8	21	4		
SHM72M-ML					276	224			312	347											15							
SHM72M-LL					376	324			412	447																		
SHM72L-SL	100	64	1.0	24.5	318	258	8	42.5	352	400	34	35	40	5	10	35	85	8	155	8.5	15	15	78	10	23	4	M5	
SHM72L-ML					418	358			452	500																		
SHM72L-LL					518	458			552	600																		

許容モーメント

各モーメントが、1748ページの許容値を超えないように注意してください。



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
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
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
イアシス
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
ツイ
ン
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
GT
ミニ
ガイド
テー
ブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORCA
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
ミ
ニ
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
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

ショックアブソーバ

仕様

●KSHAシリーズ 旋回モジュール用

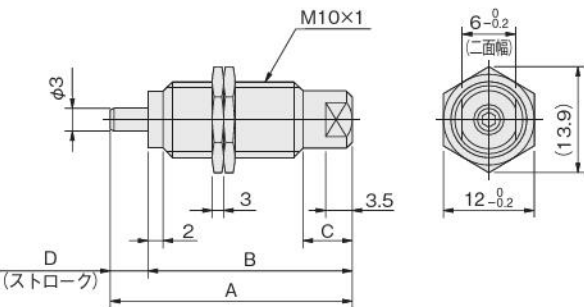
項目	基本形式	KSHA6×5-D	KSHA6×5-DE	KSHA6×8-F
最大吸収能力	J	1.0	1.5	2.9
最大衝突速度	m/s	1.0		
最大使用頻度	cycle/min	60		30
吸収ストローク	mm	5		8
使用温度範囲	℃	0~60		
質量	g	10		20

●KSHAHシリーズ 反転モジュール用

項目	基本形式	KSHAH6×3	KSHAH6×4	KSHAH6×5
最大吸収能力	J	0.3	0.9	1.4
最大衝突速度	m/s	0.1		
最大使用頻度	cycle/min	60		
吸収ストローク	mm	3	4	5
使用温度範囲	℃	0~60		
質量	g	14	18	22

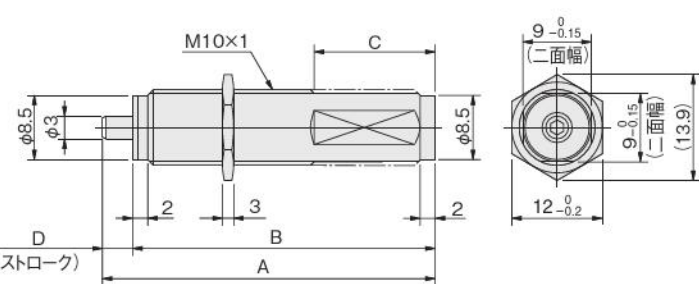
寸法図 (mm)

●KSHA



形式	A	B	C	D
KSHA6×5-D	30.5	25.5	7	5
KSHA6×5-DE				
KSHA6×8-F	48	40	10	8

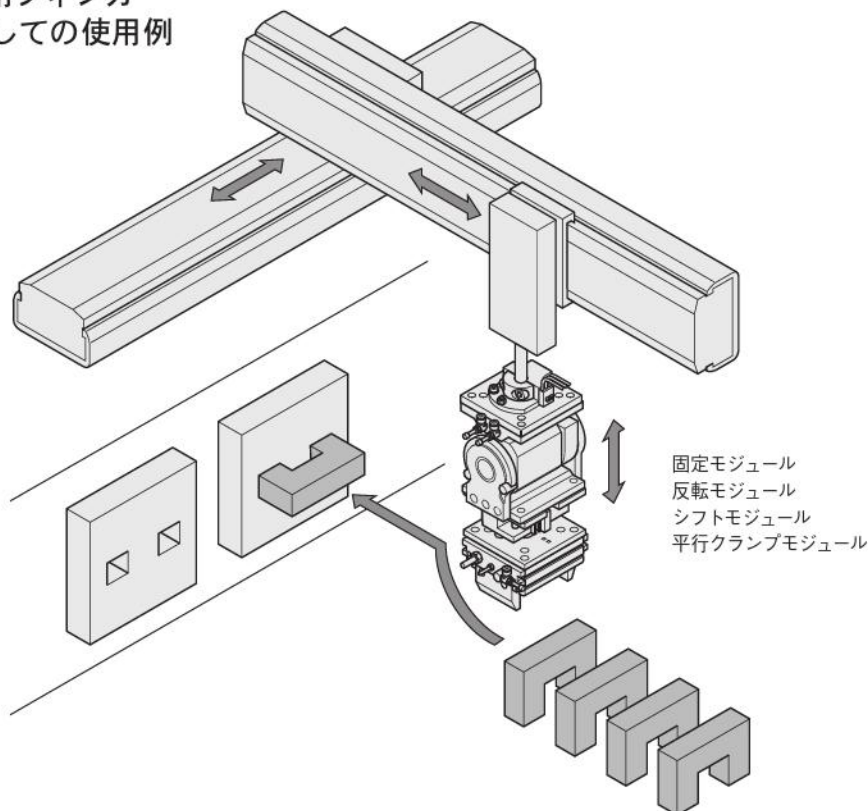
●KSHAH



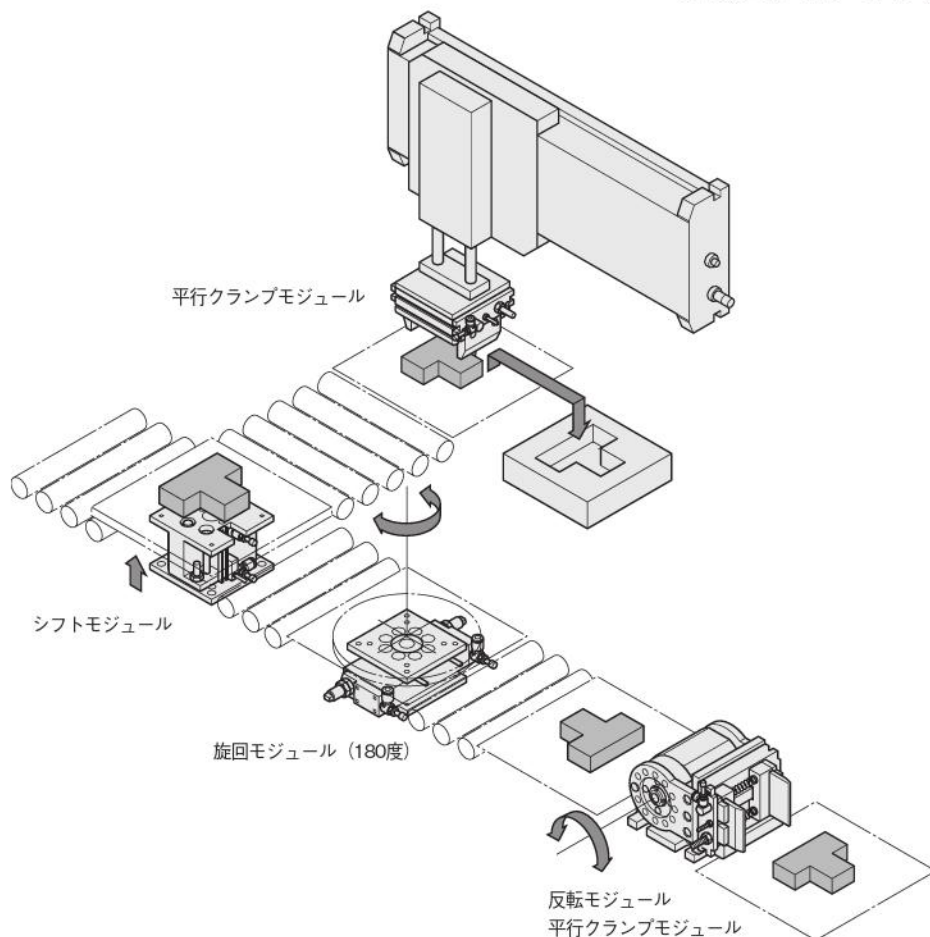
形式	A	B	C	D
KSHAH6×3	33	30	16	3
KSHAH6×4	44	40		4
KSHAH6×5	53	48	22	5

単体使用および自由な組み合わせが可能

●ロボット用フィンガ としての使用例



●移送ラインでの使用例



ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストロー
ジグ C
低摩擦
ベアリング
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
ツインロッド
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
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
リハンド
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
イアシス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブ
バック
低速
シリンド
リニア
磁気
ストロー
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φ8
アルファ ツイストロッド
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
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 バルブアク
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