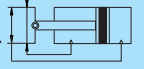


 複動感應型 **DKHT**

特點

- 全系列內附磁石。
- 適用於大型工件之夾持。
- 肘節機構設計，在失壓時仍能夾緊工件。
- 全系列可裝感應器。

規格

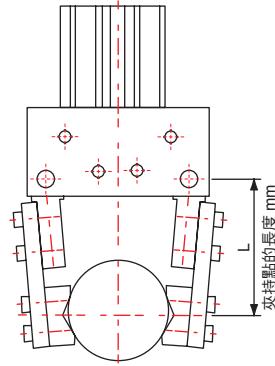
型號	DKHT			
氣缸內徑	Φ32、40、50、63			
使用流體	已濾清之壓縮空氣 (潤滑或未潤滑)			
使用壓力範圍	1 ~ 6.1 kgf/cm ²			
使用溫度範圍	+5 ~ +60 °C (不凍結)			
夾爪開放角度	Φ32 : -3° ~ 28°	Φ40 : -3° ~ 27°	Φ50 : -2° ~ 23°	Φ63 : -2° ~ 23°
夾持力 N · m (kgf · cm)	Φ32 : 12.4(126)	Φ40 : 36(367)	Φ50 : 63(642)	Φ63 : 106(1081)
重量 (kg)	Φ32 : 0.8	Φ40 : 1.09	Φ50 : 1.93	Φ63 : 2.8

訂購代號

DKHT	32	-	DTH-F9B	1
型號	內徑		感應開關	數量
 DKHT	32 : Φ32 40 : Φ40 50 : Φ50 63 : Φ63		DTH-F9B 二線式，無接點	1 : 1 個 2 : 2 個
			DTH-F9BV 二線式，無接點	
			DTH-F9N 三線式，無接點 NPN	
			DTH-F9NV 三線式，無接點 NPN	
			DTH-F9P 三線式，無接點 PNP	
			DTH-F9PV 三線式，無接點 PNP	

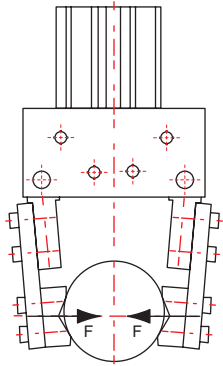
實效夾持力

● 工作物的夾持點請在實效夾持力圖表範圍內使用之



● 實效夾持力之表現方式

以下圖實效夾持力圖表範圍內使用下，如下圖所示，2 個夾爪及配件全部接觸於工作物的狀態下，1 個夾爪的推力以 F 來表示。



警告

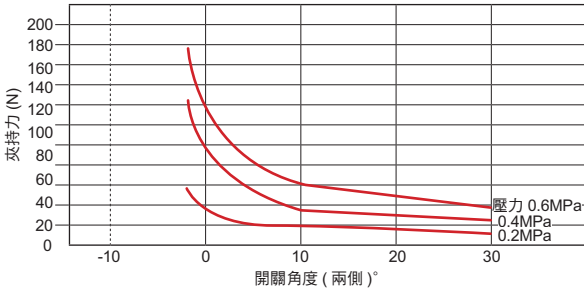
產品使用注意事項
請於使用前務必詳閱本安全須知

1. 夾持狀態之確認及調整請在氣動夾爪與工作物不會掉落處進行。
2. 夾爪夾持時，請定期確認搬運加速度等有無引起工作物偏離。
3. 夾持物不安定時，會造成工作物偏離及掉落極為危險。

夾持力確認

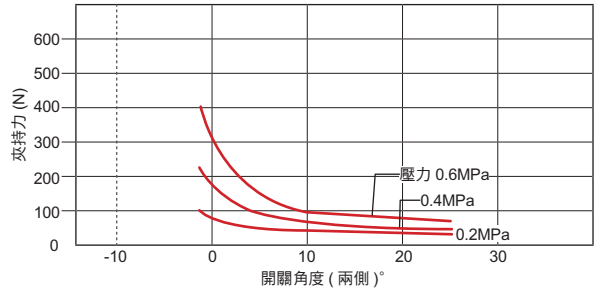
DKHT32

$L=100\text{mm}$



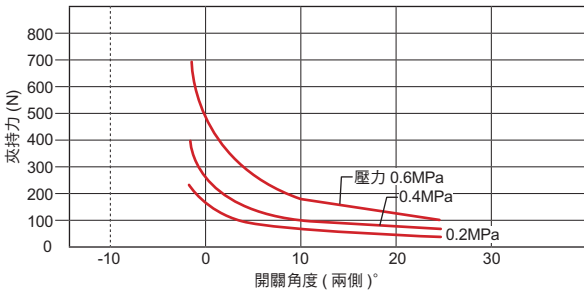
DKHT40

$L=120\text{mm}$



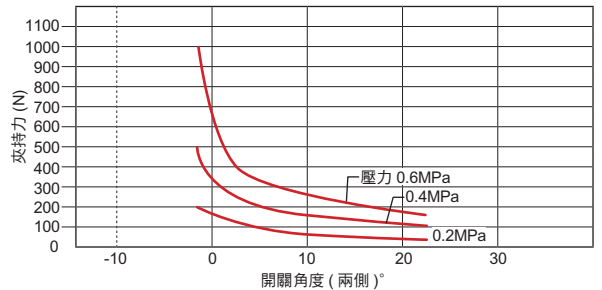
DKHT50

$L=150\text{mm}$



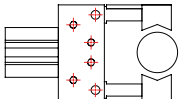
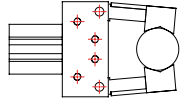
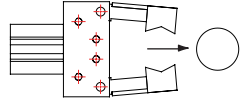
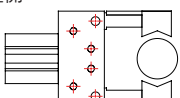
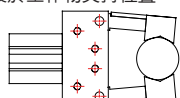
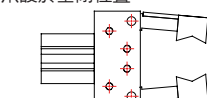
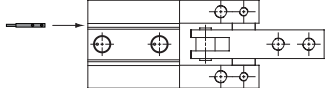

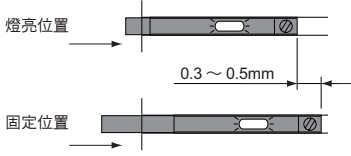

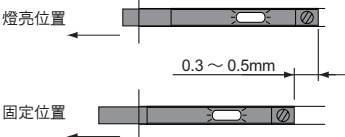
DKHT63

$L=180\text{mm}$



感應器的安裝與檢測位置設定方式

1. 工作物外徑夾持時的檢測

檢測例		1. 想確認夾爪回復時	2. 想確認夾持工作物時	3. 想確認工作物未夾持時	
檢測位置		夾爪全開時 	工作物夾持時 	夾爪全閉時 	
感應器作動		夾爪回復時感應器 ON(燈亮)	工作物夾持時感應器 ON(燈亮)	工作物夾持時(正常時) 感應器 OFF(燈熄) 工作物未夾持時(異常時) 感應器 ON(燈亮)	
檢測組合	可以 1 個感應器 設定	●	●	●	
	需要 2 個感應器	●—●	●—●	●—●	
感應器 固定位置 設定順序 「無加壓或以低壓力將感應器接於電源並循順序設定之」		順序 1 將夾爪全開 	順序 1 將夾爪設於工作物夾持位置 	順序 1 將夾爪設於全閉位置 	
		順序 2 將感應器如右圖般放入感應器固定槽 			
		順序 3 將感應器沿著箭頭方向移動一直到指示燈亮為止 		順序 3 將感應沿著箭頭方向移動，從指示燈亮的位置沿箭頭方向移動 0.3 ~ 0.5mm 的位置上 	
		順序 4 將感應器沿著箭頭方向確認指示燈熄 			
		順序 5 將感應器反方向移動再從指示燈亮的位置沿箭頭方向移動 0.3 ~ 0.5 mm 的位置上 			

※ 工作物夾持建議在夾爪行程中心附近進行。

※ 工作物夾持在夾爪開關行程附近進行時，由感應器差會限制上表的檢測組合。

感應器的安裝與檢測位置設定方式

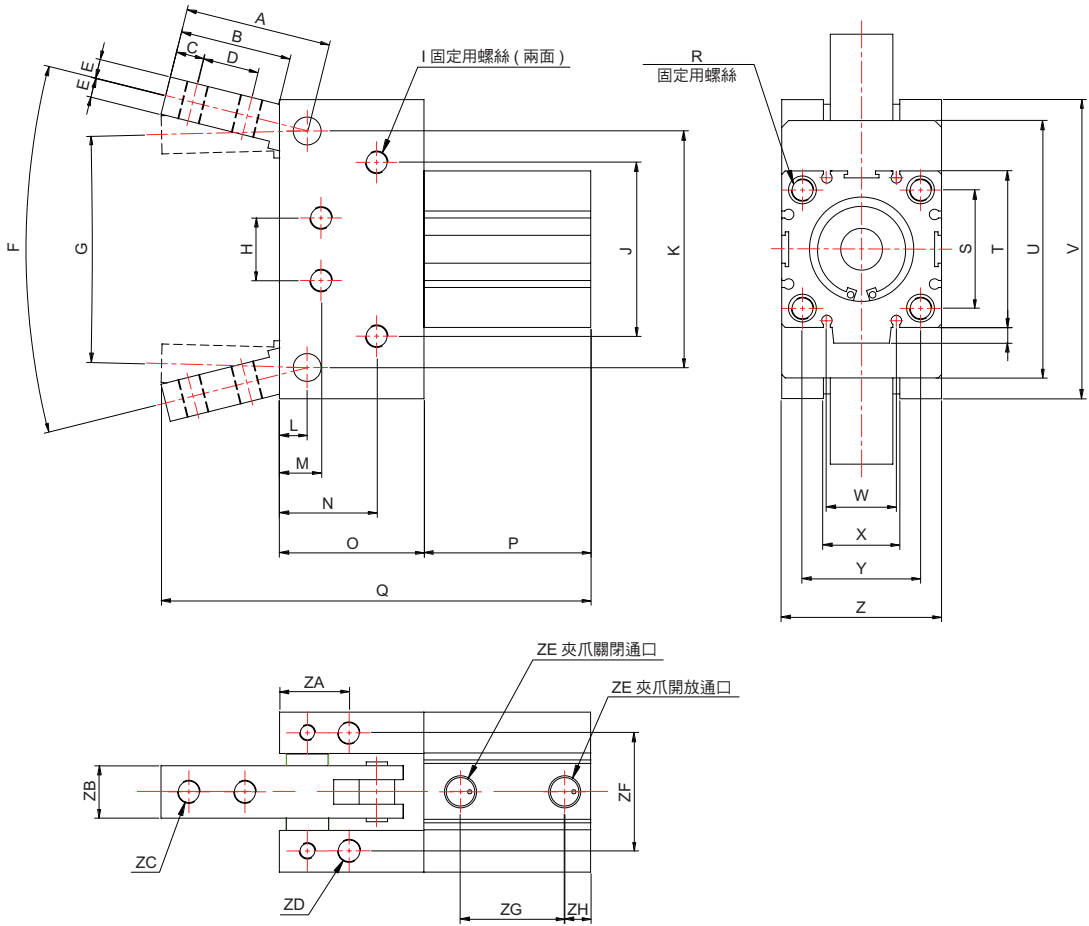
2. 內徑夾持時

檢測例		1. 想確認夾爪回復時	2. 想確認夾持工作物時	3. 想確認工作物未夾持時	
檢測位置		夾爪全開時 	工作物夾持時 	夾爪全閉時 	
感應器作動		夾爪回復時感應器 ON(燈亮)	工作物夾持時感應器 ON(燈亮)	工作物夾持時 (正常時) 感應器 OFF(燈熄) 工作物未夾持時 (異常時) 感應器 ON(燈亮)	
檢測組合	可以 1 個感應器 設定	●	●	●	
	需要 2 個感應器	●—●	●—●	●—●	
感應器 固定位置 設定順序 「無加壓或以低壓力將感應器接於電源並循順序設定之」		順序 1 將夾爪全開 	順序 1 將夾爪設於工作物夾持位置 	順序 1 將夾爪設於全閉位置 	
		順序 2 將感應器如右圖般放入感應器固定槽 			
		順序 3 將感應器沿著箭頭方向移動一直到指示燈亮為止 	順序 3 將感應沿著箭頭方向移動，從指示燈亮的位置沿箭頭方向移動 0.3 ~ 0.5mm 的位置上 		
		燈亮位置 0.3 ~ 0.5mm 固定位置 	順序 4 將感應器沿著箭頭方向確認指示燈熄 		
		固定位置 	順序 5 將感應器反方向移動再從指示燈亮的位置沿箭頭方向移動 0.3 ~ 0.5 mm 的位置上 燈亮位置 0.3 ~ 0.5mm 固定位置 		

※ 工作物夾持建議在夾爪行程中心附近進行。

※ 工作物夾持在夾爪開關行程附近進行時，由感應器差會限制上表的檢測組合。

DKHT 外型尺寸



尺寸表

記號 氣缸內徑	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S
Φ32	42	32	8	16	5.5	開時 28°	閉時 -3°	18	4-M6x1 深 10	50	68	8	12	28	41.6	48	(123.6)	4-M6x1 深 10	34±0.2
Φ40	48	37	10	18	7	開時 27°	閉時 -2.5°	24	4-M8x1.25 深 12	60	74	8	12	28	42	54.5	(136.5)	4-M6x1 深 10	40±0.2
Φ50	54	40	10	22	8	開時 26°	閉時 -2°	30	4-M10x1.5 深 12	80	100	10	16	35	52.5	60.5	(157)	4-M8x1.25 深 14	50±0.2
Φ63	60	45	11	24	10	開時 32°	閉時 -2°	36	4-M12x1.75 深 17	90	104	10	17	35	53.2	66	(169.2)	4-M12x1.75 深 17	60±0.2

記號 氣缸內徑	T	T1	U	V	W	X	Y	Z	ZA	ZB	ZC	ZD	ZE	ZF	ZH	ZG
Φ32	□45	4.5	74	86	20	22	34±0.2	46	20	15 ⁰ / _{-0.1}	4-M6x1	4-M6x1 深 15	Rc(PT)1/8	34	7.5	30
Φ40	□52	5	-	96	22	29	40±0.2	53	20	18 ⁰ / _{-0.1}	4-M8x1.25	4-M8x1.25 深 12	Rc(PT)1/8	40	8	35.5
Φ50	□64	7	110	124	27	36	50±0.2	66	25	20 ⁰ / _{-0.1}	4-M10x1.5	4-M10x1.5 深 12	Rc(PT)1/4	52	10.5	39.5
Φ63	□77	7	116	132	30	40	60±0.2	80	25	24 ⁰ / _{-0.1}	4-M12x1.75	4-M12x1.75 深 10	Rc(PT)1/4	60	10.5	40.5