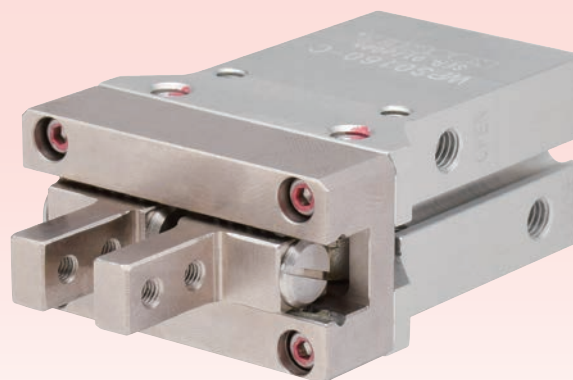


High-Power Parallel Robotic Hand Gripper

ハイパワー平行ハンド

Model WPS-C

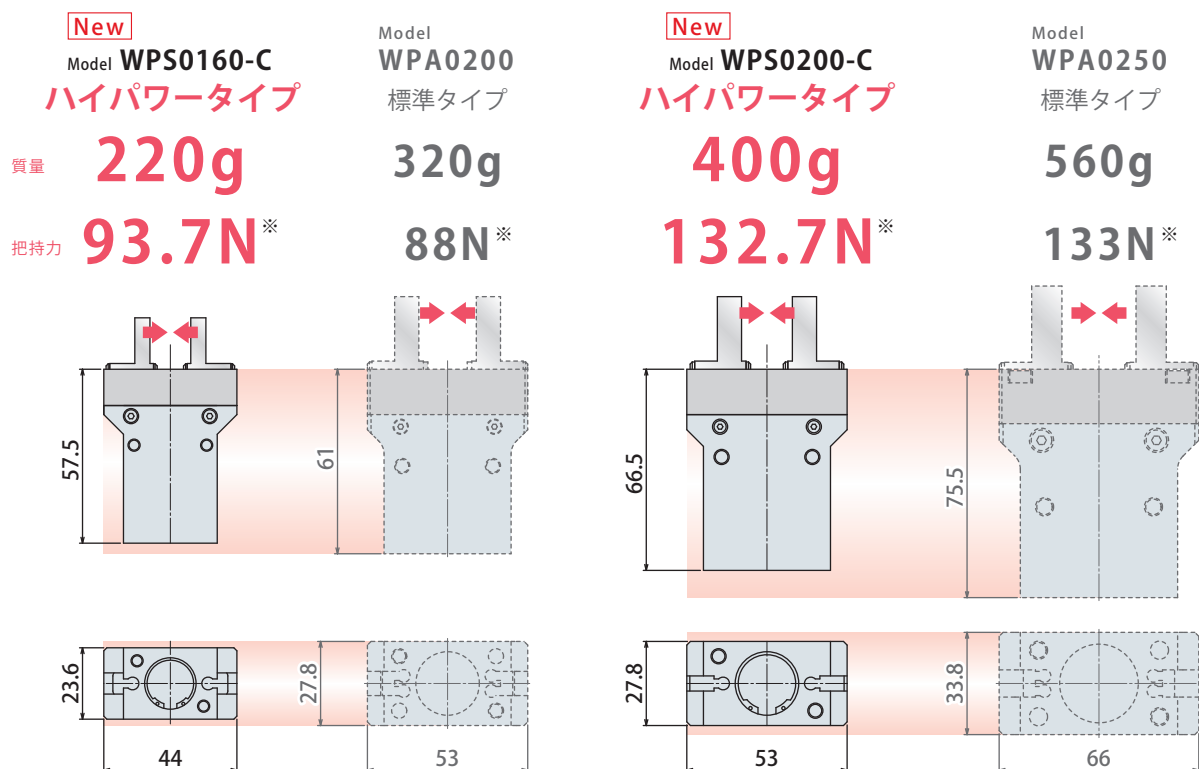


倍力機構内蔵で軽量・コンパクトかつ強力な把持力を実現！
クローズ側把持専用モデル

● 強力な把持力

倍力機構により当社従来品 model WPA より小型かつ軽量で強力な把持力を実現

注意事項：WPS はクローズ側を把持する場合のみ倍力機構が働きます。



※エア圧力 0.5MPa 供給時のクローズ側把持力を示します。

● 高精度・高剛性

リニアガイド構造で高剛性な開閉機能と
高精度を実現しました。

位置再現精度：±0.01mm

● オートスイッチ取付可能

位置確認用のオートスイッチが
簡単に取付・調整可能です。



● 形式表示

WPS 016 0 - C - A2 S

1 2 3 4 5

※ 製品には 1 2 3 のみマーキングしています。
オートスイッチが必要な場合は、4 5 も加えた形式でご発注ください。

1 シリンダ内径

016 : φ16 mm
020 : φ20 mm

2 デザイン No.

0 : 製品のバージョン情報です。

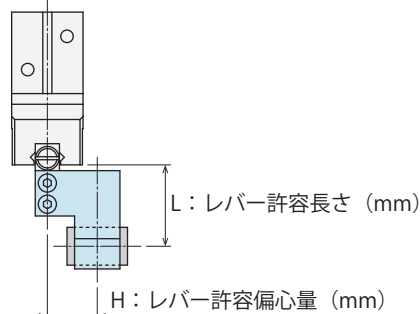
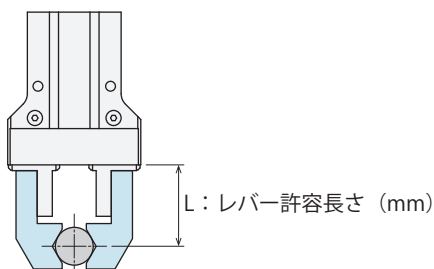
3 把持方向

C : クローズ専用

● 仕様

形式			WPS0160-C	WPS0200-C
シリンダ内径※1			mm	
把持力※2				
(供給エア圧: 0.5MPa 時)	クローズ側	N	93.7	132.7
	オープン側	N	(10.8)	(17.9)
全ストローク			mm	
位置再現精度※3			mm	±0.01
ストローク誤差			mm	オープン状態: -0.5 ~ +1 / クローズ状態: -1 ~ +0.5
レバー許容長さ L (供給エア圧: 0.5MPa 時)※4			mm	40 50
レバー許容偏心量 H (供給エア圧: 0.5MPa 時)※4			mm	15 25
最大サイクル / 分				90
シリンダ容量 (空動作時)	クローズ側	cm ³	1.1	1.9
	オープン側	cm ³	1.2	2.0
最高使用圧力			MPa	0.5
最低作動圧力			MPa	0.2
耐圧			MPa	0.75
使用温度範囲			℃	5 ~ 60
使用流体				ドライエア
質量			kg	0.22 0.40

注意事項 ※1. 把持力、保持力は、シリンダ内径より算出できません。把持力線図、保持力線図を参照ください。
※2. 把持力は、ハンド先端を基準とした計算値を示します。
※3. 同一条件下 (無負荷時) の位置再現精度を示します。
※4. L: レバー許容長さ (mm)、H: レバー許容偏心量 (mm) を示します。(供給エア圧: 0.5MPa 時)



4 オートスイッチ種別

無記号 : オートスイッチなし
A2 : 2線式有接点オートスイッチ (リード線1m)
A2L : 2線式有接点オートスイッチ (リード線3m)
A2V : 2線式有接点L型オートスイッチ (リード線1m)
A2VL : 2線式有接点L型オートスイッチ (リード線3m)
B2 : 3線式無接点オートスイッチ (リード線1m)
B2L : 3線式無接点オートスイッチ (リード線3m)
B3C : 3線式無接点L型オートスイッチ (リード線1m)
B3CL : 3線式無接点L型オートスイッチ (リード線3m)

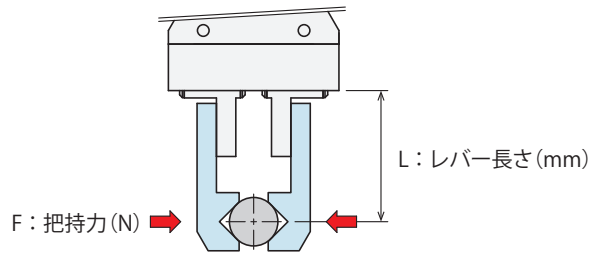
※ オートスイッチの詳細は、P.573~P.582を参照願います。
※ 弊社以外のオートスイッチを使用する場合は、各メーカーの仕様をご確認ください。

5 オートスイッチ付属数量 ※4 オートスイッチ必要時のみ

無記号 : 2個
S : 1個

位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他
パレットグリッパ WVA
ピンクランプ SWP
ハイパワー ブルクランプ WPT
ロケートハンド WKH
ホールグリッパ WKK
昇降 ホールクランプ SWJ
キャッチシリンダ WKA
ロボットハンド WPW-C WPS-C WPA WPB WPE WPF WPH WPJ WPP WPQ
オートスイッチ 動作確認 JEP JES
ハイパワーエア ホールクランプ SWE
ハイパワーエア スイングクランプ WHE
ハイパワーエア リンククランプ WCE
エア ホールクランプ SWA
エア スイングクランプ WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ WHD
エア リンククランプ WCA
エアスピード コントロールバルブ BZW
マニホールド ブロック WHZ-MD
エア スイングクランプ WHC

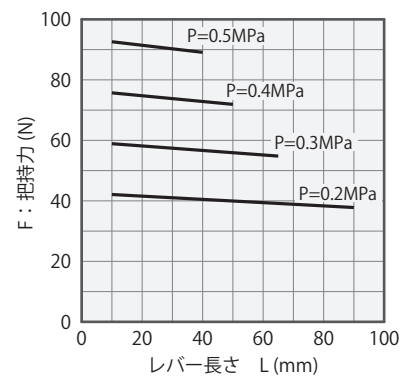
● 把持力線図：クローズ側



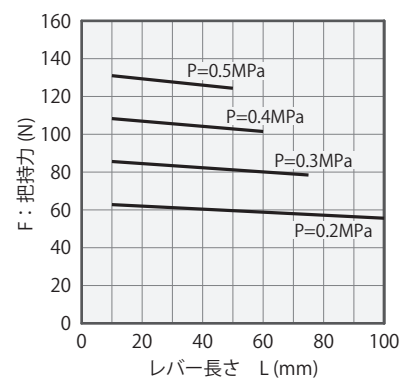
注意事項

1. 本表およびグラフは、F: 把持力 (N)、L: レバー長さ (mm)、P: 供給エア圧 (MPa) の関係を示します。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。
3. WPSはクローズ側把持専用のハンドとなります。オープン側での把持はできません。

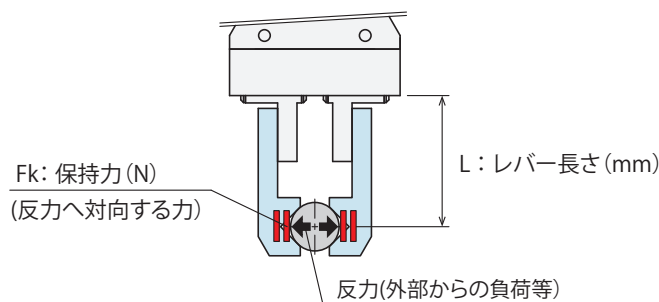
WPS0160-C							
供給エア圧 (MPa)	把持力 (N) ■内は使用不可範囲						最大レバー長さ (L) (mm)
	レバー長さ L (mm)						
	10	20	30	40	60	80	
0.5	93	91	90	89	■	■	40
0.4	76	75	74	73	■	■	50
0.3	59	58	57	57	55	■	65
0.2	42	42	41	41	39	38	90



WPS0200-C							
供給エア圧 (MPa)	把持力 (N) ■内は使用不可範囲						最大レバー長さ (L) (mm)
	レバー長さ L (mm)						
	10	20	40	60	80	100	
0.5	131	129	126	■	■	■	50
0.4	108	107	104	101	■	■	60
0.3	86	85	82	80	■	■	75
0.2	63	62	60	59	57	56	100



● 保持力線図：クローズ側



注意事項

1. 保持力とは、把持状態で反力へ対向できる力を示しており、把持力とは異なります。また保持力以下であっても、レバー剛性によっては変位が生じることがありますのでご注意ください。

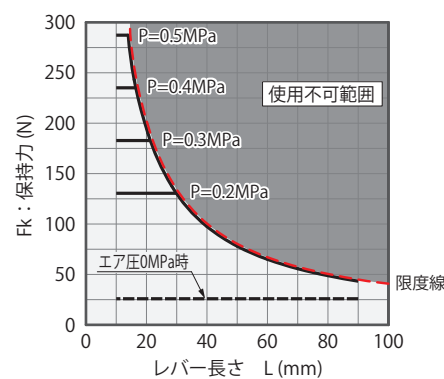
(僅かな変位も許容できない場合は、把持力以上の反力が加わらないようにしてください。)

2. 本表およびグラフは、Fk: 保持力 (N)、L: レバー長さ (mm)、P: 供給エア圧 (MPa) の関係を示します。
3. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。

※1. エア圧0MPa時の保持力は、最低使用圧力以上で把持させた後、エア圧が0MPaになった場合の保持力を示します。

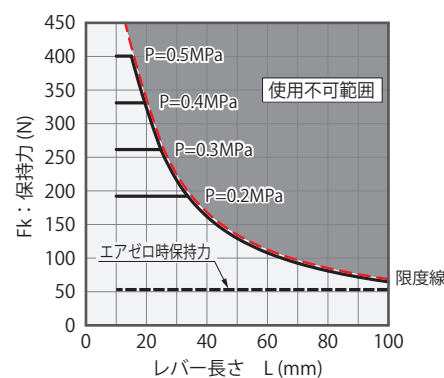
WPS0160-C

供給エア圧 (MPa)	保持力 (N) ■内は使用不可範囲					
	レバー長さ L (mm)					
	10	20	30	40	60	80
0.5	287	195	130	98		
0.4	235	195	130	98		
0.3	183	183	130	98	65	
0.2	131	131	130	98	65	49
エア圧0MPa時※1	26					



WPS0200-C

供給エア圧 (MPa)	保持力 (N) ■内は使用不可範囲					
	レバー長さ L (mm)					
	10	20	40	60	80	100
0.5	400	325	163			
0.4	331	325	163	108		
0.3	262	262	163	108		
0.2	192	192	163	108	81	65
エア圧0MPa時※1	53					



位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エースビード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

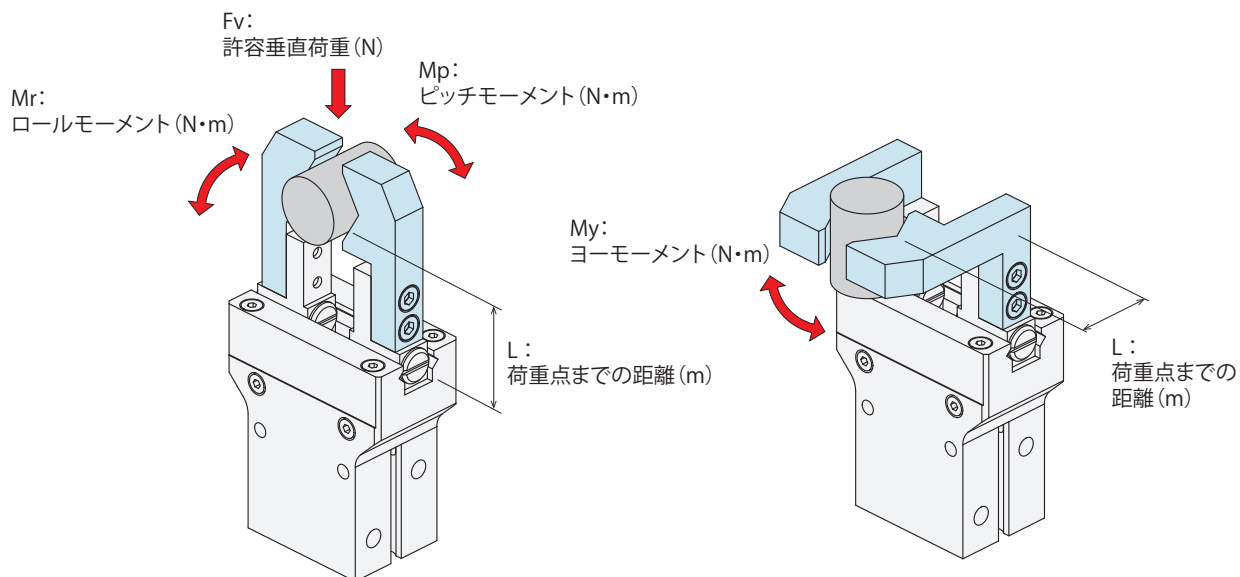
エア

スイングクランプ

WHC

● 許容荷重と許容モーメント

形式	Fv：許容垂直荷重 (N)	最大許容モーメント (N・m)		
		Mp：ピッチモーメント	My：ヨーモーメント	Mr：ロールモーメント
WPS0160-C	141	0.67	0.67	1.77
WPS0200-C	169	0.84	0.84	2.61



注意事項

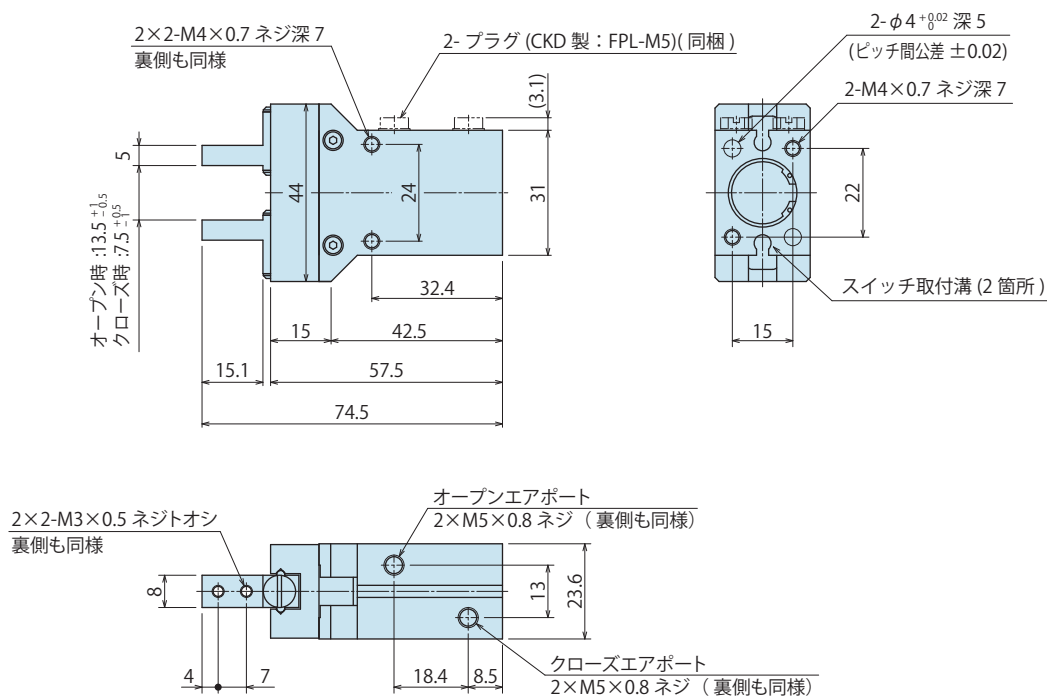
1. 上表は、静荷重時の数値を示します。
2. F_v ：許容垂直荷重 (N)、 M_p ：ピッチモーメント (N・m)、 M_y ：ヨーモーメント (N・m)、 M_r ：ロールモーメント (N・m) の作用する方向は、上図矢印の方向を示します。

● 許容荷重計算式

$$F：許容荷重 (N) = \frac{M：最大許容モーメント (N・m)}{L：荷重点までの距離 (m)}$$

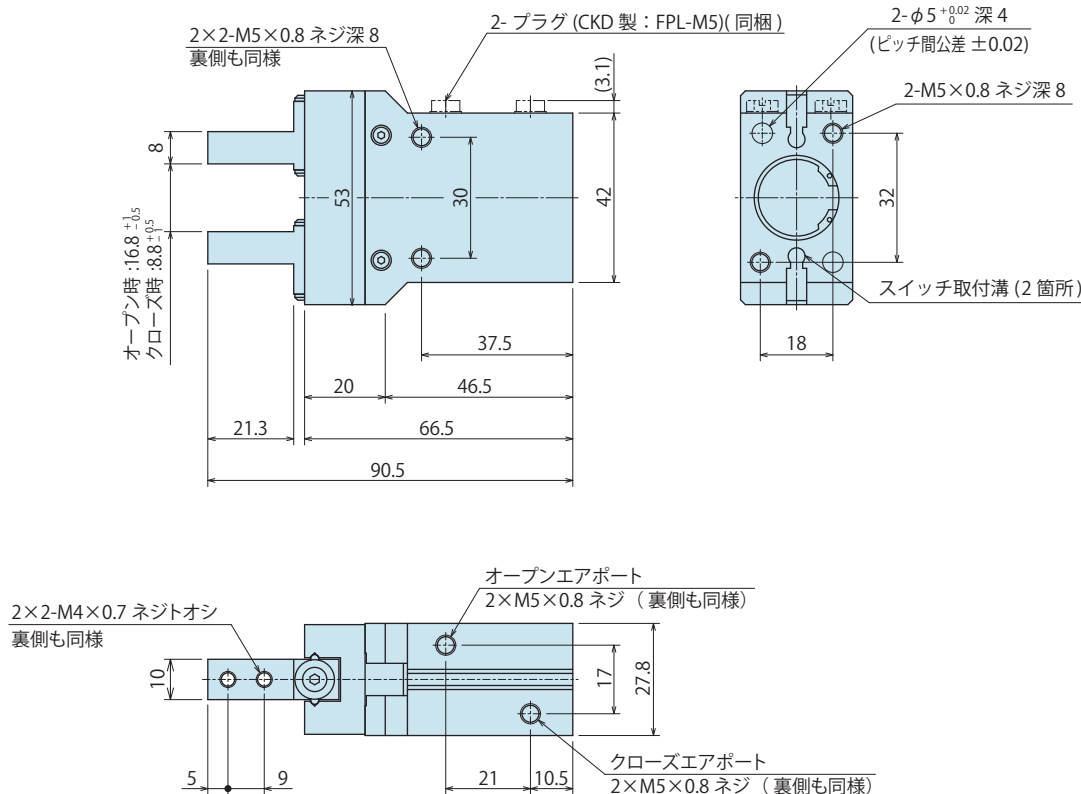
● 外形寸法：WPS0160-C

※ 本図は WPS0160-C のオープン状態を示します。



● 外形寸法：WPS0200-C

※ 本図は WPS0200-C のオープン状態を示します。



位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カプラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア
スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

エア

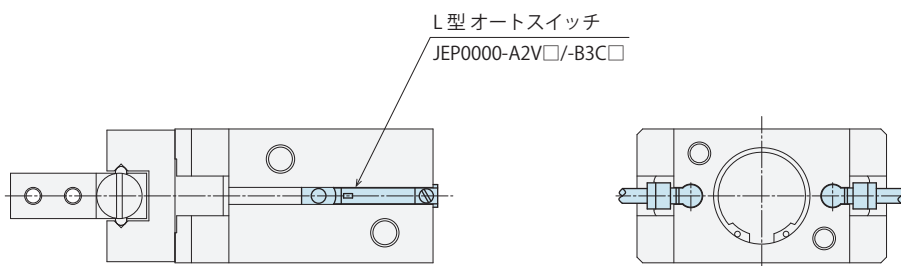
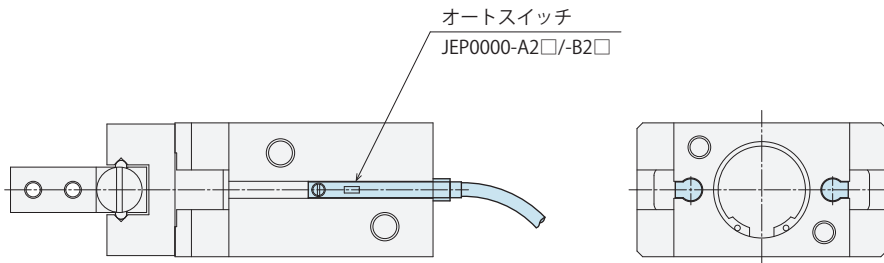
スイングクランプ

WHC

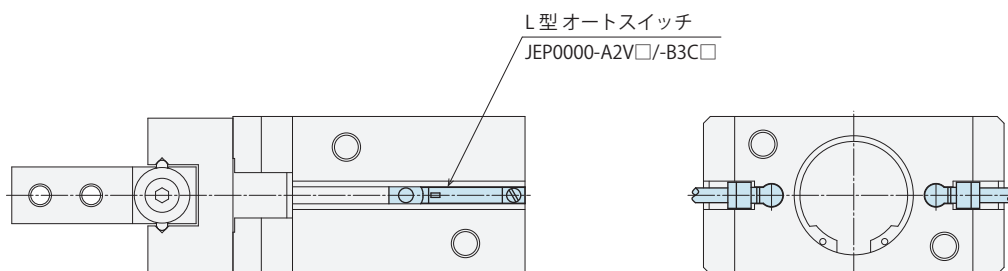
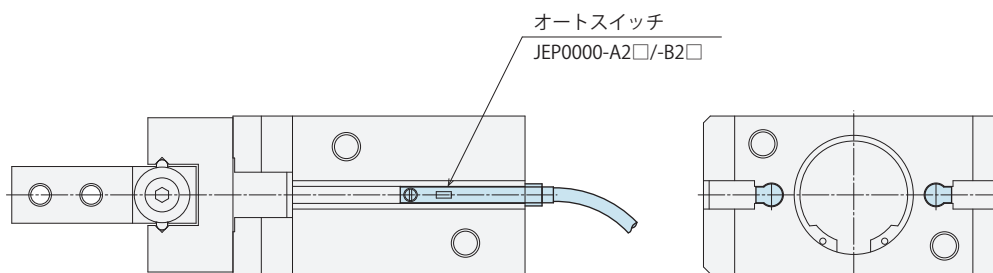
● 外形寸法：オートスイッチ取付イメージ（参考）

※ 本図はオートスイッチ JEP0000-A2□、JEP0000-A2V□、JEP0000-B2□、JEP0000-B3C□の取付イメージを示します。
取付位置はストローク位置に合わせて調整願います。
オートスイッチを装着する位置や向きによって、オートスイッチがロボットハンドから飛び出す場合があります。

● WPS0160-C用



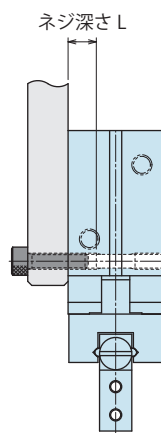
● WPS0200-C用



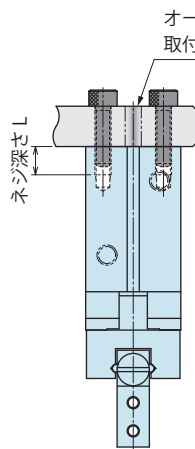
● 取付方法

● 本体取付方法および締付トルク

【取付方法 1】



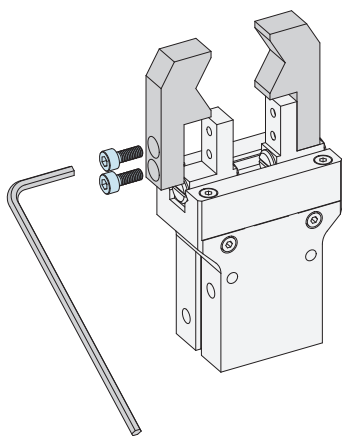
【取付方法 2】



オートスイッチを使用する場合、スイッチ本体およびリード線が取付プレートに干渉しないよう設計してください。

形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	ネジ深さ L (mm)
WPS0160-C	M4×0.7	2.5	7
WPS0200-C	M5×0.8	5.0	8

● レバー取付方法および締付トルク



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)
WPS0160-C	M3×0.5	1.1
WPS0200-C	M4×0.7	2.5

位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品
搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー
ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアシード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

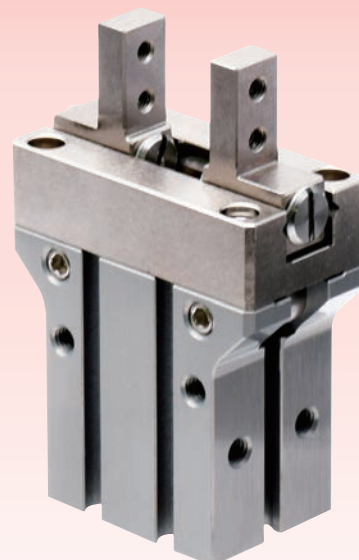
エア

スイングクランプ

WHC

Parallel Robotic Hand Gripper 小型平行ハンド

Model WPA



コンパクトで高い把持力を実現！
位置確認用オートスイッチが取付可能

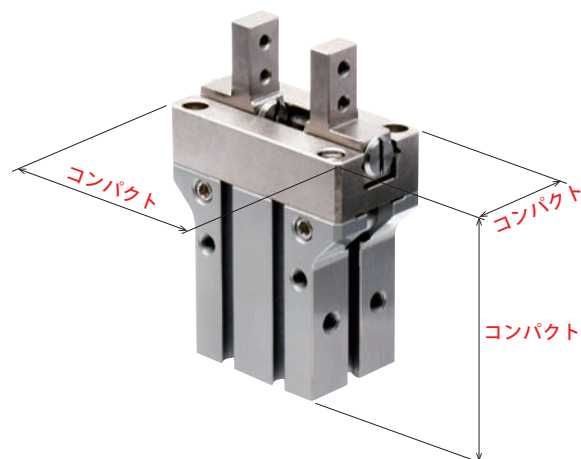
● 大きなストローク

開閉時のストロークが大きく、様々なサイズのワークを把持できます。



● コンパクトで高い把持力

コンパクトかつ安定した高い把持力を兼ね備えました。
小型化により、干渉が少なくなり、スペースの有効化を実現します。



● 高精度・高剛性

リニアガイド構造で高剛性な開閉機能と高精度を実現しました。
位置再現精度：±0.01mm

● 軽量化

ロボットの可搬質量を最大限利用可能にするため、小型かつ軽量化を実現しました。

● 長寿命

強固な内部構造で耐久性に優れています。

● オートスイッチ取付可能

位置確認用のオートスイッチが簡単に取付・調整可能です。

● 形式表示

WPA 016 0 - A2 S

1 2 3 4

※ 製品には 1 2 のみマーキングしています。
スイッチが必要な場合は、3 4 も加えた形式でご発注ください。

1 シリンダ内径

012 : ϕ 12 mm
016 : ϕ 16 mm
020 : ϕ 20 mm
025 : ϕ 25 mm

2 デザイン No.

0 : 製品のバージョン情報です。

3 オートスイッチ種別

無記号 : オートスイッチなし

A2 : 2線式有接点オートスイッチ (リード線1m)
A2L : 2線式有接点オートスイッチ (リード線3m)
A2V : 2線式有接点L型オートスイッチ (リード線1m)
A2VL : 2線式有接点L型オートスイッチ (リード線3m)
B2 : 3線式無接点オートスイッチ (リード線1m)
B2L : 3線式無接点オートスイッチ (リード線3m)
B3C : 3線式無接点L型オートスイッチ (リード線1m)
B3CL : 3線式無接点L型オートスイッチ (リード線3m)

※ オートスイッチの詳細は、P.573~P.582を参照願います。
※ 弊社以外のオートスイッチを使用する場合は、各メーカーの仕様をご確認ください。

4 オートスイッチ付属数量 ※ 3 オートスイッチ必要時のみ

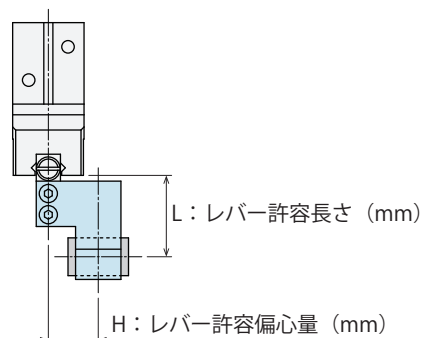
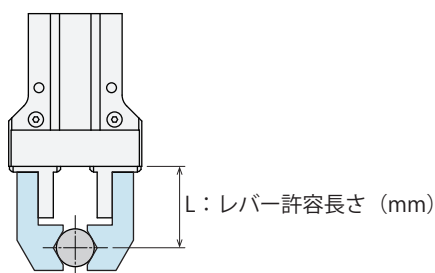
無記号 : 2個

S : 1個

● 仕様

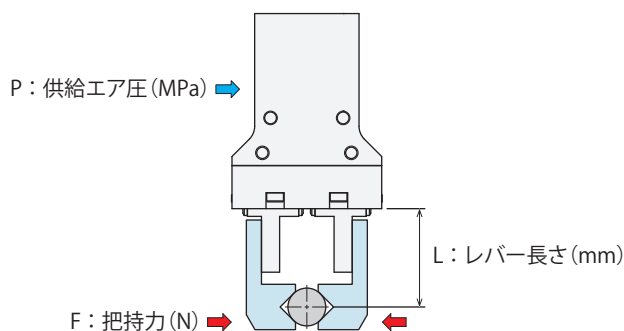
形式			WPA0120	WPA0160	WPA0200	WPA0250
シリンダ内径			12	16	20	25
把持力 ※ ¹ (供給エア圧：0.5MPa 時)	クローズ側	N	29	63	88	133
	オープン側	N	39	73	105	158
全ストローク			6	8	12	16
位置再現精度 ※ ²			±0.01			
ストローク誤差			オープン状態：-0.5 ～ +1 / クローズ状態：-1 ～ +0.5			
レバー許容長さ L (供給エア圧：0.5MPa 時) ※ ³			30	40	50	60
レバー許容偏心量 H (供給エア圧：0.5MPa 時) ※ ³			12	15	25	35
最大サイクル / 分			90			
シリンダ容量 (空動作時)	クローズ側	cm ³	0.2	0.7	1.3	2.6
	オープン側	cm ³	0.3	0.8	1.6	3.1
最高使用圧力			0.7			
最低作動圧力			0.2			
耐圧			1.05			
使用温度範囲			5 ～ 60			
使用流体			ドライエア			
質量			0.07	0.17	0.32	0.56

注意事項 ※1. 把持力は、ハンド先端を基準とした計算値を示します。
※2. 同一条件下 (無負荷時) の位置再現精度を示します。
※3. L : レバー許容長さ (mm)、H : レバー許容偏心量 (mm) を示します。(供給エア圧 : 0.5MPa 時)



位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他
パレットグリッパ WVA
ピンクランプ SWP
ハイパワー ブルクランプ WPT
ロケートハンド WKH
ホールグリッパ WKK
昇降 ホールクランプ SWJ
キャッチシリンダ WKA
ロボットハンド WPW-C WPS-C WPA WPB WPE WPF WPH WPJ WPP WPQ
オートスイッチ 動作確認 JEP JES
ハイパワーエア ホールクランプ SWE
ハイパワーエア スイングクランプ WHE
ハイパワーエア リンククランプ WCE
エア ホールクランプ SWA
エア スイングクランプ WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ WHD
エア リンククランプ WCA
エアスピード コントロールバルブ BZW
マニホールド ブロック WHZ-MD
エア スイングクランプ WHC

● 把持力線図：クローズ側



WPA0120 (N)			
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)		
	10	20	30
0.7	42	41	39
0.5	30	29	28
0.2	12	11	10

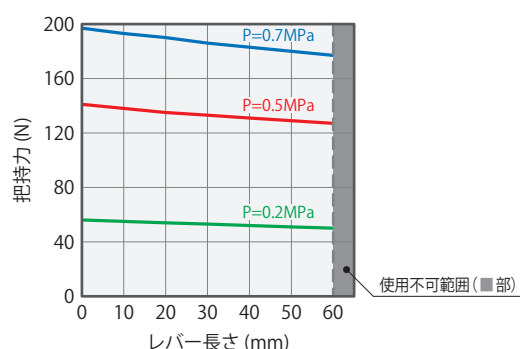
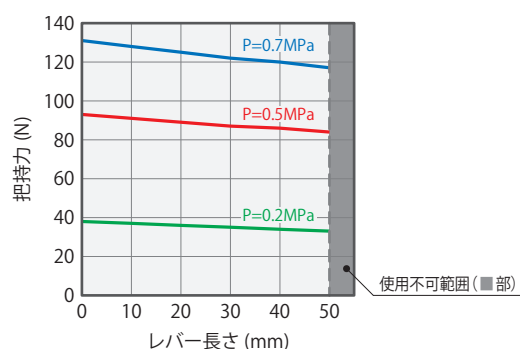
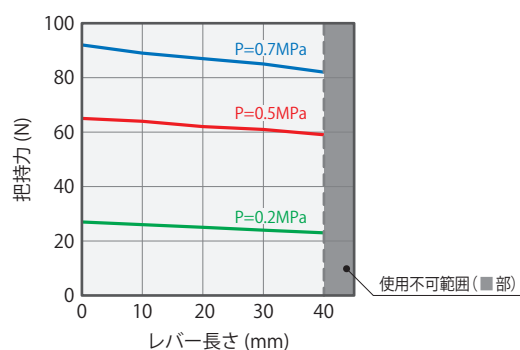
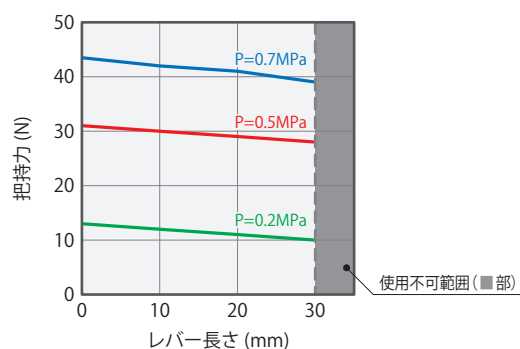
WPA0160 (N)				
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)			
	10	20	30	40
0.7	89	87	85	82
0.5	64	62	61	59
0.2	26	25	24	23

WPA0200 (N)					
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	10	20	30	40	50
0.7	128	125	122	120	117
0.5	91	89	87	86	84
0.2	37	36	35	34	33

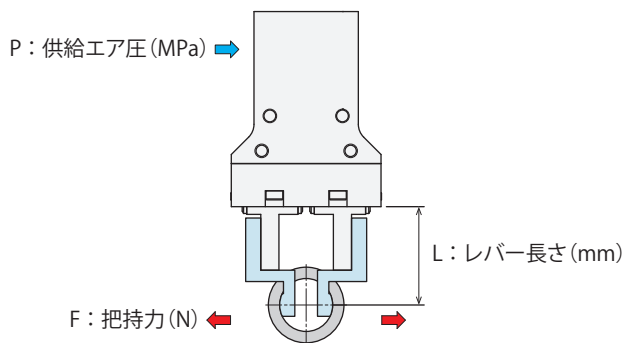
WPA0250 (N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	10	20	30	40	50	60
0.7	193	190	186	183	180	177
0.5	138	135	133	131	129	127
0.2	55	54	53	52	51	50

注意事項

1. 本表およびグラフは、F: 把持力 (N)、P: 供給エア圧 (MPa)、L: レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。



● 把持力線図：オープン側



WPA0120

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)			(N)
	10	20	30	
0.7	56	54	52	
0.5	40	39	37	
0.2	16	15	14	

WPA0160

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				(N)
	10	20	30	40	
0.7	104	101	99	96	
0.5	74	72	70	68	
0.2	30	29	28	27	

WPA0200

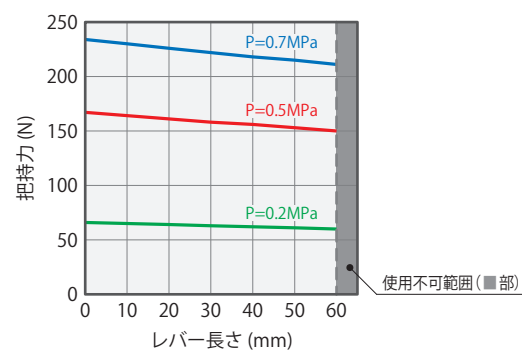
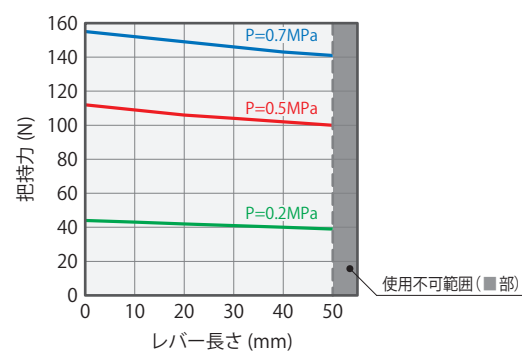
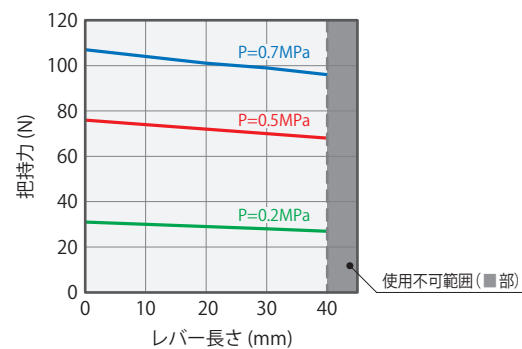
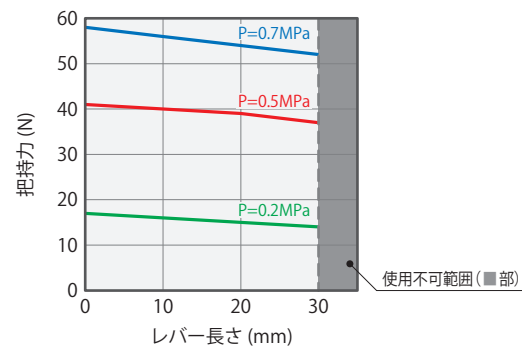
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					(N)
	10	20	30	40	50	
0.7	152	149	146	143	141	
0.5	109	106	104	102	100	
0.2	43	42	41	40	39	

WPA0250

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)						(N)
	10	20	30	40	50	60	
0.7	230	226	222	218	215	211	
0.5	164	161	158	156	153	150	
0.2	65	64	63	62	61	60	

注意事項

1. 本表およびグラフは、F: 把持力 (N)、P: 供給エア圧 (MPa)、L: レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。



位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリップ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリップ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

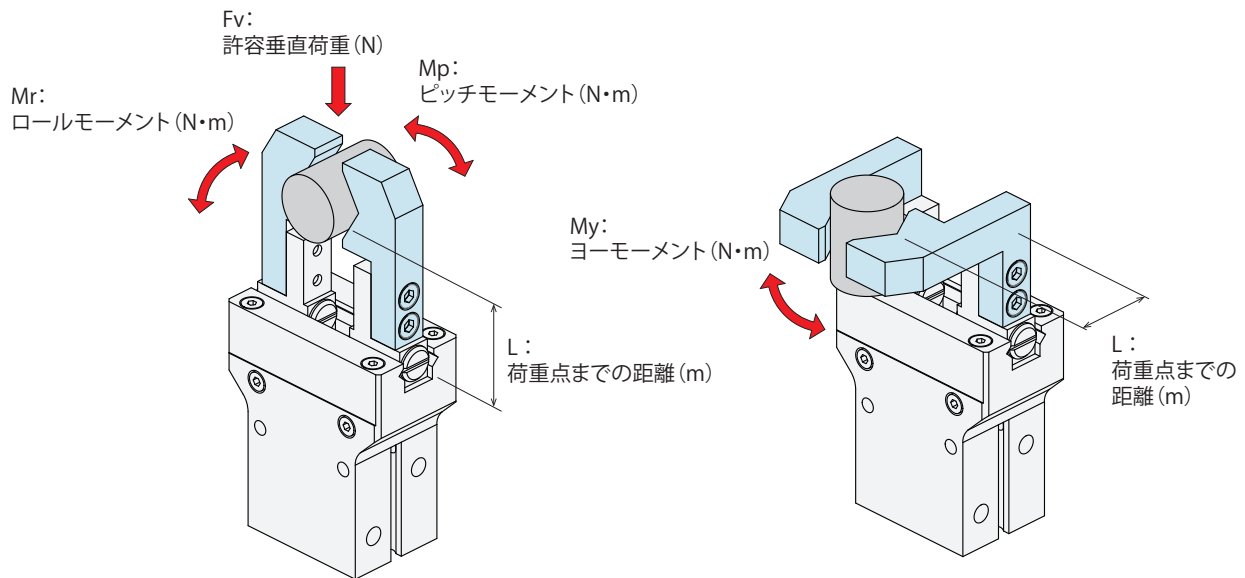
エア

スイングクランプ

WHC

● 許容荷重と許容モーメント

形式	Fv：許容垂直荷重 (N)	最大許容モーメント (N・m)		
		Mp：ピッチモーメント	My：ヨーモーメント	Mr：ロールモーメント
WPA0120	79	0.28	0.28	0.63
WPA0160	141	0.67	0.67	1.77
WPA0200	169	0.84	0.84	2.61
WPA0250	265	1.65	1.65	4.93



注意事項

1. 上表は、静荷重時の数値を示します。
2. F_v ：許容垂直荷重 (N)、 M_p ：ピッチモーメント (N・m)、 M_y ：ヨーモーメント (N・m)、 M_r ：ロールモーメント (N・m) の作用する方向は、上図矢印の方向を示します。

● 許容荷重計算式

$$F: \text{許容荷重 (N)} = \frac{M: \text{最大許容モーメント (N・m)}}{L: \text{荷重点までの距離 (m)}}$$

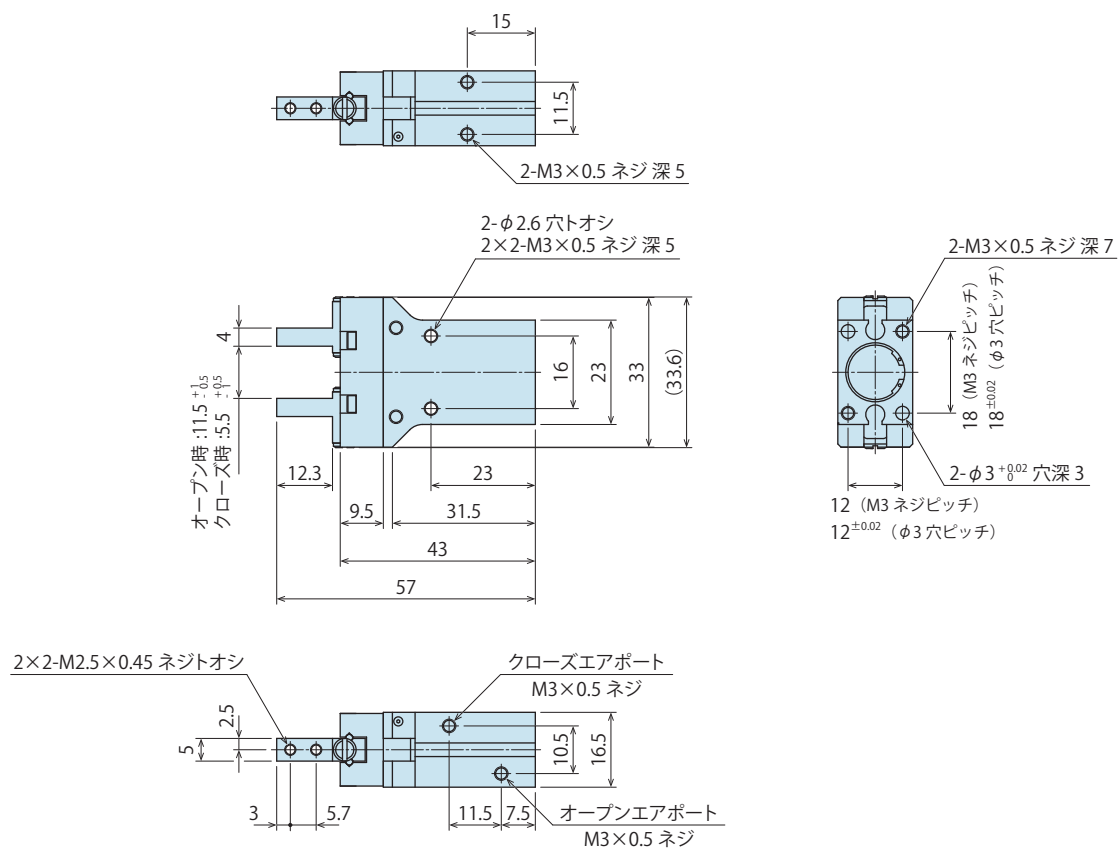
 MEMO

位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他

パレットグリッパ
WVA
ピンクランプ
SWP
ハイパワー ブルクランプ
WPT
ロケートハンド
WKH
ホールグリッパ
WKK
昇降 ホールクランプ
SWJ
キャッチシリンダ
WKA
ロボットハンド
WPW-C
WPS-C
WPA
WPB
WPE
WPF
WPH
WPJ
WPP
WPQ
オートスイッチ 動作確認
JEP
JES
ハイパワーエア ホールクランプ
SWE
ハイパワーエア スイングクランプ
WHE
ハイパワーエア リンククランプ
WCE
エア ホールクランプ
SWA
エア スイングクランプ
WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ
WHD
エア リンククランプ
WCA
エアスピード コントロールバルブ
BZW
マニホールド ブロック
WHZ-MD
エア スイングクランプ
WHC

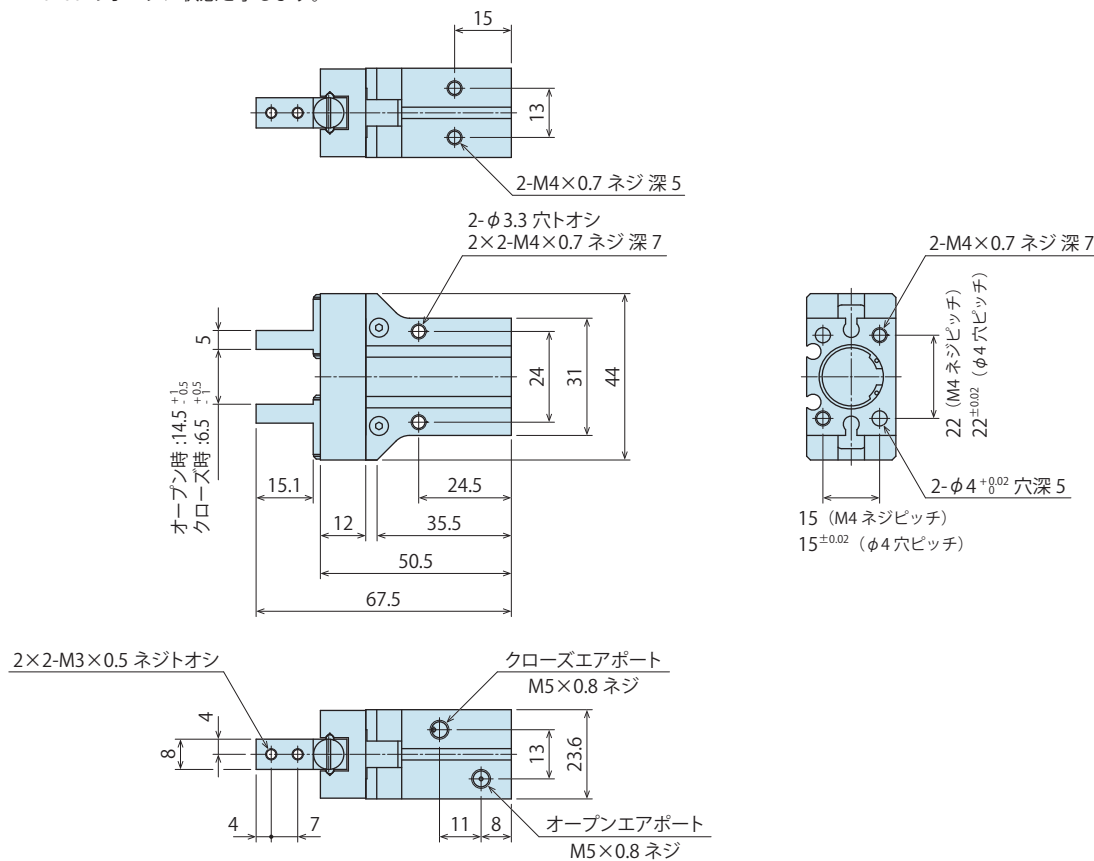
● 外形寸法：WPA0120

※ 本図は WPA0120 のオープン状態を示します。



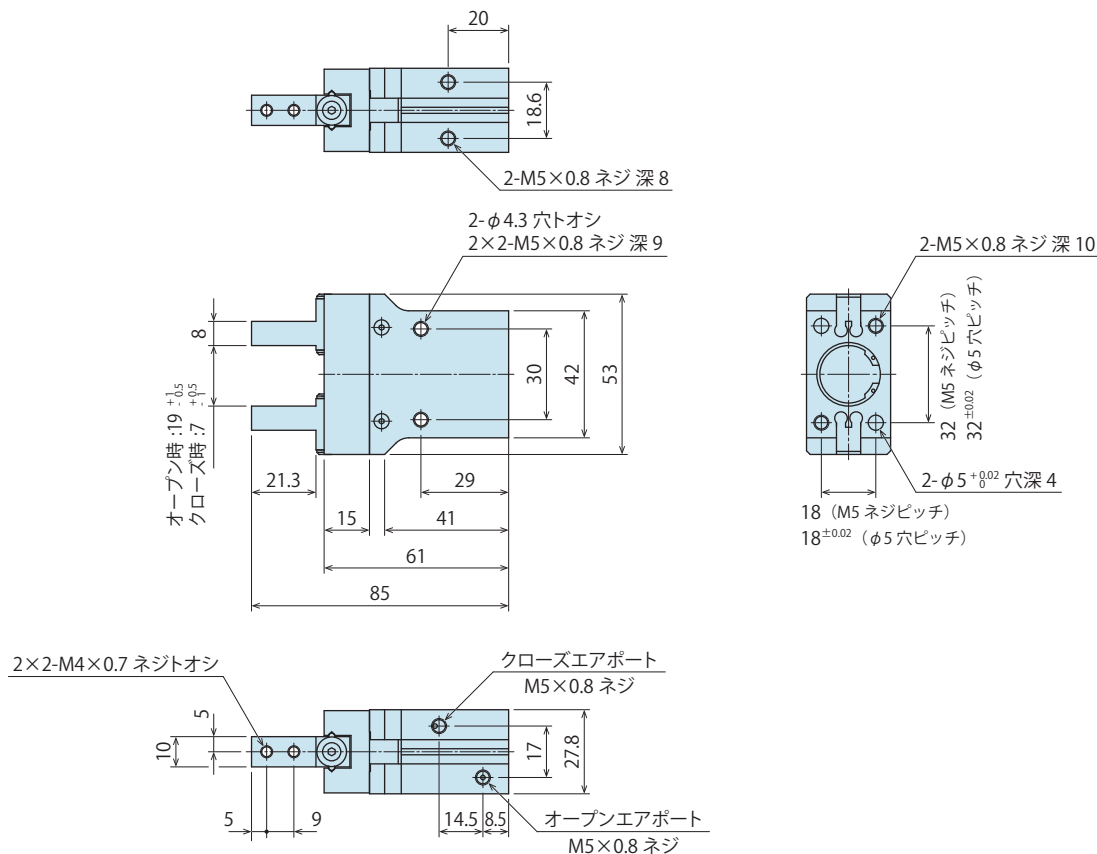
● 外形寸法：WPA0160

※ 本図は WPA0160 のオープン状態を示します。



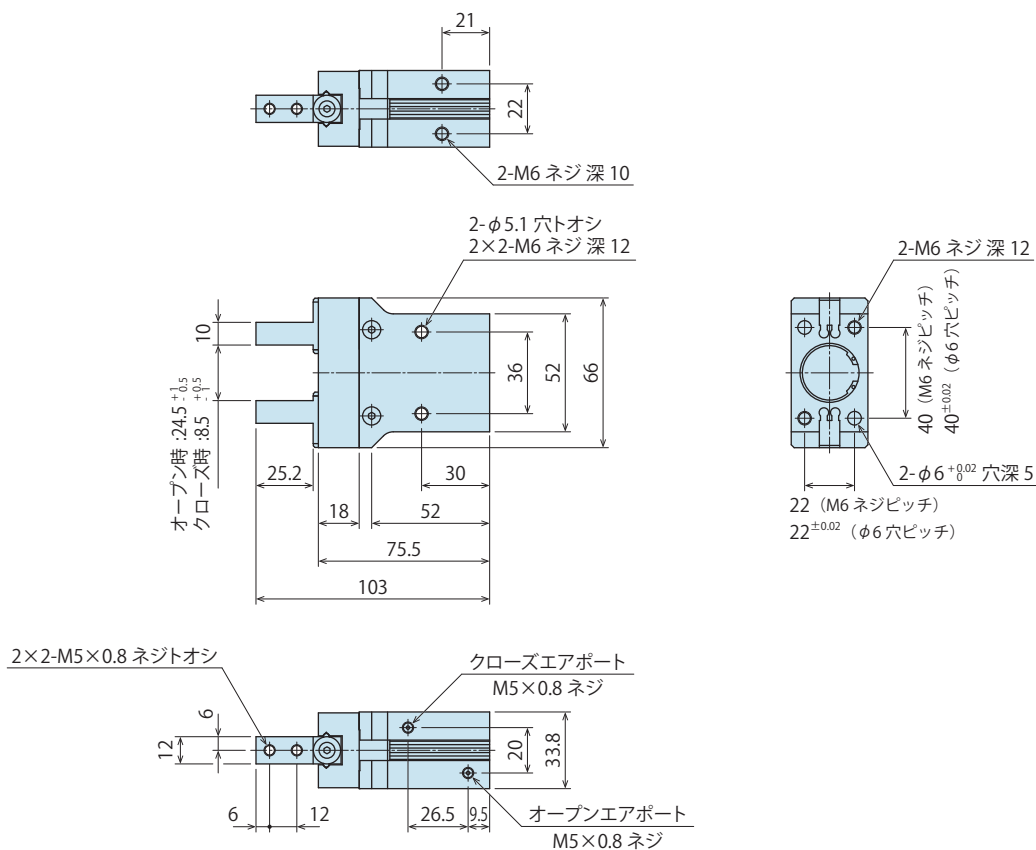
● 外形寸法：WPA0200

※ 本図は WPA0200 のオープン状態を示します。



● 外形寸法：WPA0250

※ 本図は WPA0250 のオープン状態を示します。



位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

エア

スイングクランプ

WHC

● 外形寸法：オートスイッチ取付イメージ（参考）

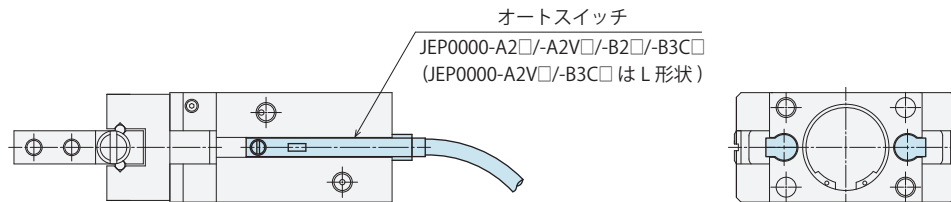
※ 本図はオートスイッチ JEP0000-A2□および JEP0000-B2□の取付イメージを示します。

L型オートスイッチ -A2V□および -B3C□はイメージが異なります。

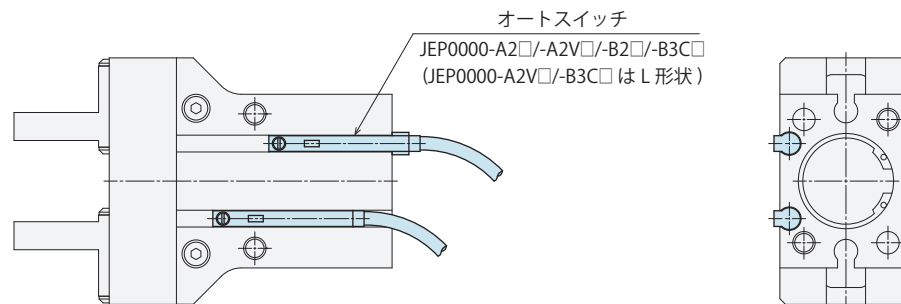
取付位置はストローク位置に合わせて調整願います。

オートスイッチを装着する位置や向きによって、オートスイッチがロボットハンドから飛び出す場合があります。

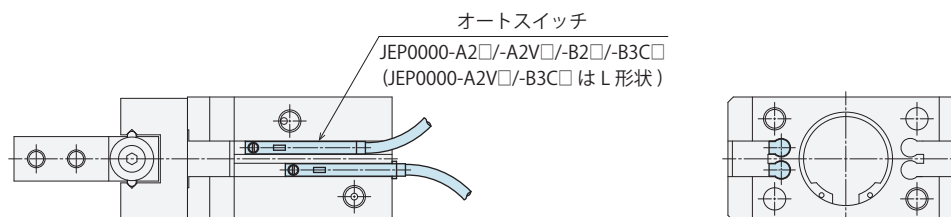
● WPA0120用



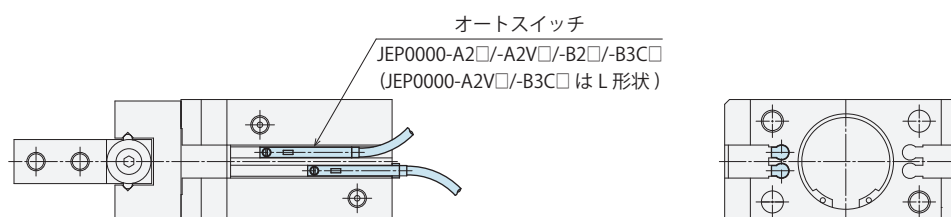
● WPA0160用



● WPA0200用

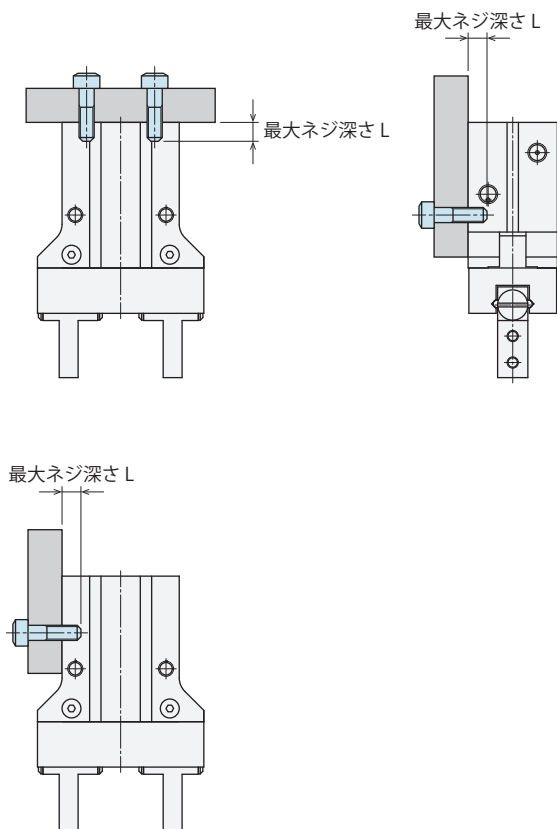


● WPA0250用



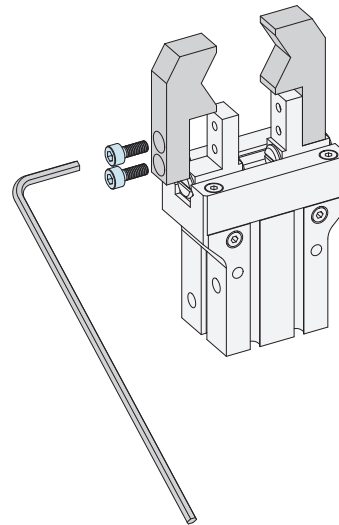
● 取付方法

● 本体締付トルク



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPA0120	M3×0.5	1.1	5
WPA0160	M4×0.7	2.5	5
WPA0200	M5×0.8	5.0	8
WPA0250	M6	7.9	10

● レバー締付トルク



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPA0120	M2.5×0.45	0.5	4
WPA0160	M3×0.5	1.1	5
WPA0200	M4×0.7	2.5	8
WPA0250	M5×0.8	5.0	10

位置決め
+
クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品
搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー
ブルクランプ

WPT

ロケットハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア
ホールクランプ

SWA

エア
スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア
リンククランプ

WCA

エアシード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

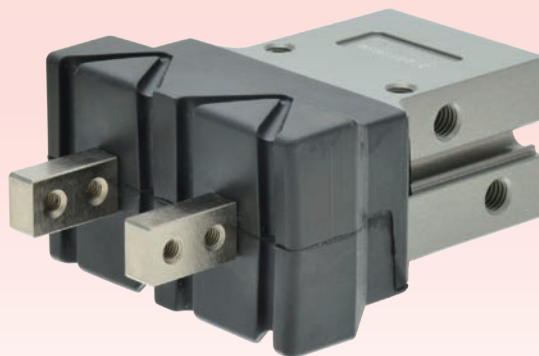
エア
スイングクランプ

WHC

Compact Parallel Robotic Hand Gripper with Dust Cover

ダストカバー付 小型平行ハンド

Model WPB



コンパクトで高い把持力を実現！
位置確認用オートスイッチが取付可能

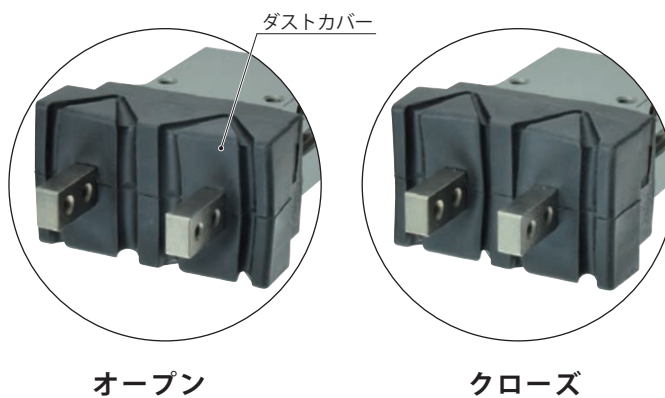
- 大きなストローク

開閉時のストロークが大きく、様々なサイズのワークを把持できます。



- ダストカバー付

ダストカバーにより内部への異物侵入を防止します。



- 高精度・高剛性

リニアガイド構造で高剛性な開閉機能と高精度を実現しました。
位置再現精度：±0.01mm

- 長寿命

強固な内部構造で耐久性に優れています。

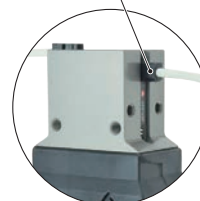
- 軽量化

ロボットの可搬質量を最大限利用可能にするため、小型かつ軽量化を実現しました。

- オートスイッチ取付可能

位置確認用のオートスイッチが簡単に取付・調整可能です。

オートスイッチ



● 形式表示

WPB 016 0 - C - A2 S

1 2 3 4 5

※ 製品には 1 2 のみマーキングしています。
スイッチが必要な場合は、4 5 も加えた形式でご発注ください。

1 シリンダ内径

016 : ϕ 16 mm
020 : ϕ 20 mm
025 : ϕ 25 mm

2 デザイン No.

0 : 製品のバージョン情報です。

3 ダストカバー種類

C : クロロブレンゴム (黒色)
S : シリコンゴム (黒色)
F : フッ素ゴム (黒色)

4 オートスイッチ種別

無記号 : オートスイッチなし
A2 : 2線式有接点オートスイッチ (リード線1m)
A2L : 2線式有接点オートスイッチ (リード線3m)
A2V : 2線式有接点L型オートスイッチ (リード線1m)
A2VL : 2線式有接点L型オートスイッチ (リード線3m)
B2 : 3線式無接点オートスイッチ (リード線1m)
B2L : 3線式無接点オートスイッチ (リード線3m)
B3C : 3線式無接点L型オートスイッチ (リード線1m)
B3CL : 3線式無接点L型オートスイッチ (リード線3m)

※ オートスイッチの詳細は、P.573~P.582を参照願います。
※ 弊社以外のオートスイッチを使用する場合は、各メーカーの仕様をご確認ください。

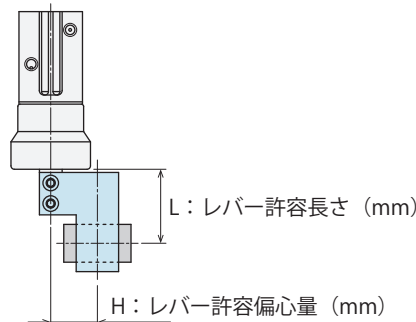
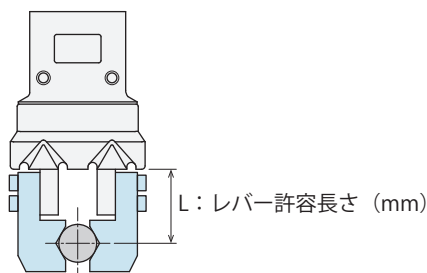
5 オートスイッチ付属数量 ※ 4 オートスイッチ必要時のみ

無記号 : 2個
S : 1個

● 仕様

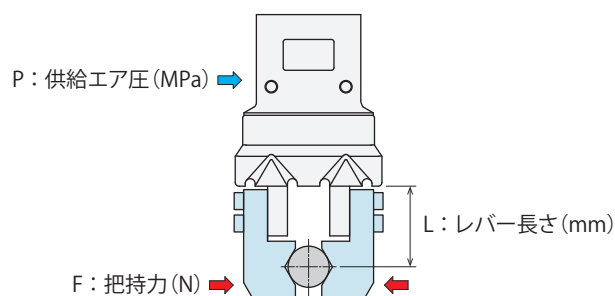
形式			WPB0160	WPB0200	WPB0250
シリンダ内径			16	20	25
把持力 ※ ¹ (供給エア圧：0.5MPa 時)	クローズ側	N	79	118	197
	オープン側	N	92	137	235
全ストローク			8	12	16
位置再現精度 ※ ²			±0.01		
ストローク誤差			オープン状態：-0.5 ～ +1 / クローズ状態：-1 ～ +0.5		
レバー許容長さ L (供給エア圧：0.5MPa 時) ※ ³			40	50	60
レバー許容偏心量 H (供給エア圧：0.5MPa 時) ※ ³			15	25	35
最大サイクル / 分			90		
シリンダ容量 (空動作時)	クローズ側	cm ³	0.8	1.8	4
	オープン側	cm ³	0.9	2.1	4.7
最高使用圧力			0.7		
最低作動圧力			0.2		
耐圧			1.05		
使用温度範囲			5 ～ 60		
使用流体			ドライエア		
質量			0.15	0.28	0.51

注意事項 ※1. 把持力は、ハンド先端を基準とした計算値を示します。
※2. 同一条件下 (無負荷時) の位置再現精度を示します。
※3. L : レバー許容長さ (mm)、H : レバー許容偏心量 (mm) を示します。(供給エア圧 : 0.5MPa 時)



位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他
パレットグリッパ WVA
ピンクランプ SWP
ハイパワー ブルクランプ WPT
ロケートハンド WKH
ホールグリッパ WKK
昇降 ホールクランプ SWJ
キャッチシリンダ WKA
ロボットハンド WPW-C WPS-C WPA WPB WPE WPF WPH WPJ WPP WPQ
オートスイッチ 動作確認 JEP JES
ハイパワーエア ホールクランプ SWE
ハイパワーエア スイングクランプ WHE
ハイパワーエア リンククランプ WCE
エア ホールクランプ SWA
エア スイングクランプ WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ WHD
エア リンククランプ WCA
エアスピード コントロールバルブ BZW
マニホールド ブロック WHZ-MD
エア スイングクランプ WHC

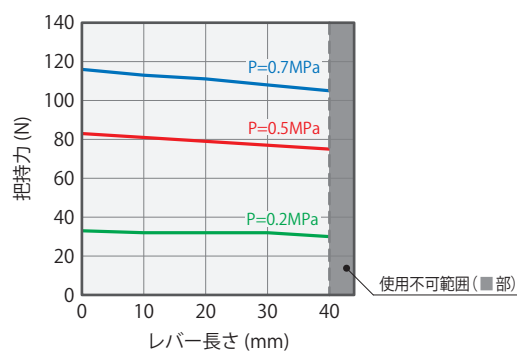
● 把持力線図：クローズ側



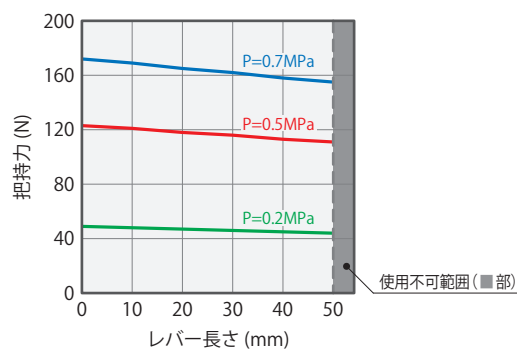
注意事項

1. 本表およびグラフは、F: 把持力 (N)、P: 供給エア圧 (MPa)、L: レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。

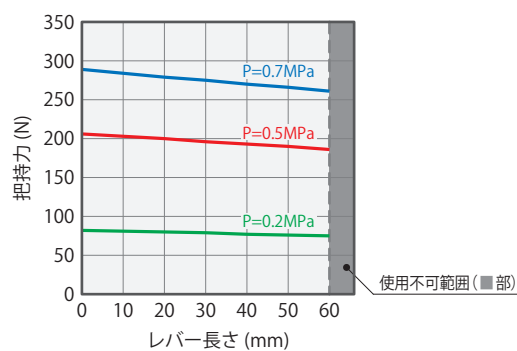
WPB0160 (N)				
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)			
	10	20	30	40
0.7	113	111	108	105
0.5	81	79	77	75
0.2	33	32	31	30



WPB0200 (N)					
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	10	20	30	40	50
0.7	169	165	162	158	155
0.5	121	118	116	113	111
0.2	48	47	46	45	44

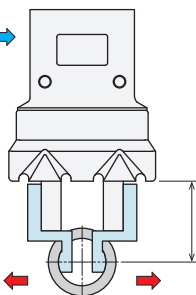


WPB0250 (N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	10	20	30	40	50	60
0.7	284	280	275	270	266	261
0.5	203	200	196	193	190	186
0.2	81	80	79	77	76	75



● 把持力線図：オープン側

P：供給エア圧 (MPa) →



L：レバー長さ (mm)

F：把持力 (N) ← →

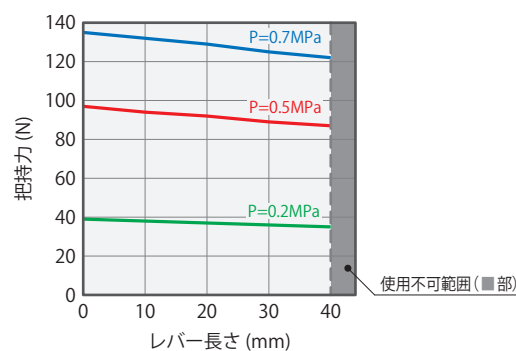
WPB0160

(N)

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)			
	10	20	30	40
0.7	132	129	125	122
0.5	94	92	90	87
0.2	38	37	36	35

注意事項

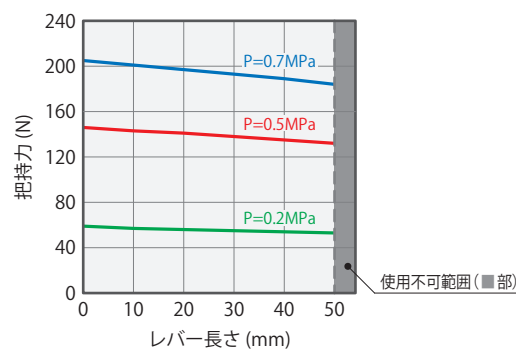
1. 本表およびグラフは、F：把持力 (N)、P：供給エア圧 (MPa)、L：レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。



WPB0200

(N)

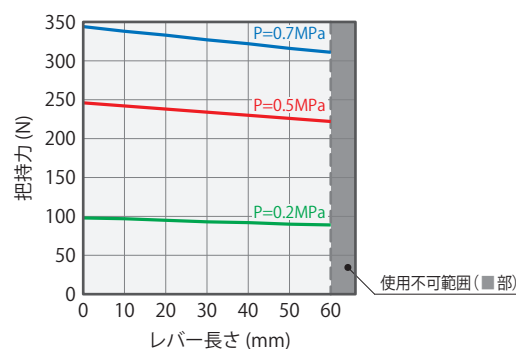
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	10	20	30	40	50
0.7	201	197	193	189	185
0.5	144	141	138	135	132
0.2	57	56	55	54	53



WPB0250

(N)

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	10	20	30	40	50	60
0.7	338	333	327	322	316	311
0.5	242	238	234	230	226	222
0.2	97	95	94	92	90	89



位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリップ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリップ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

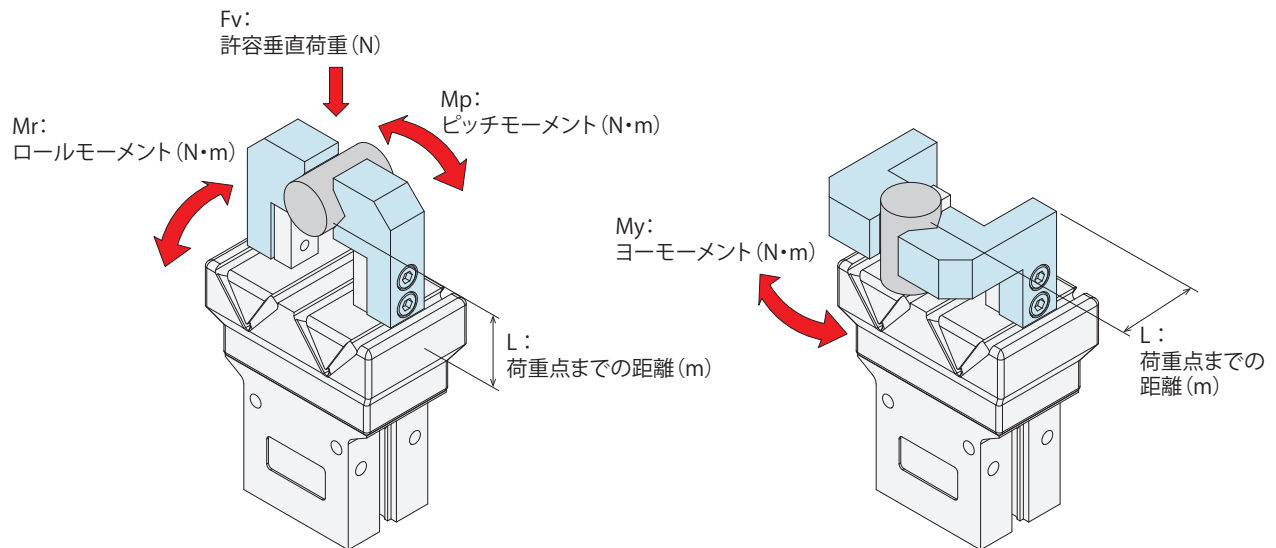
エア

スイングクランプ

WHC

● 許容荷重と許容モーメント

形式	Fv：許容垂直荷重 (N)	最大許容モーメント (N・m)		
		Mp：ピッチモーメント	My：ヨーモーメント	Mr：ロールモーメント
WPB0160	141	0.67	0.67	1.77
WPB0200	169	0.84	0.84	2.61
WPB0250	265	1.65	1.65	4.93



注意事項

1. 上表は、静荷重時の数値を示します。
2. Fv：許容垂直荷重 (N)、Mp：ピッチモーメント (N・m)、My：ヨーモーメント (N・m)、Mr：ロールモーメント (N・m) の作用する方向は、上図矢印の方向を示します。

● 許容荷重計算式

$$F: \text{許容荷重 (N)} = \frac{M: \text{最大許容モーメント (N・m)}}{L: \text{荷重点までの距離 (m)}}$$

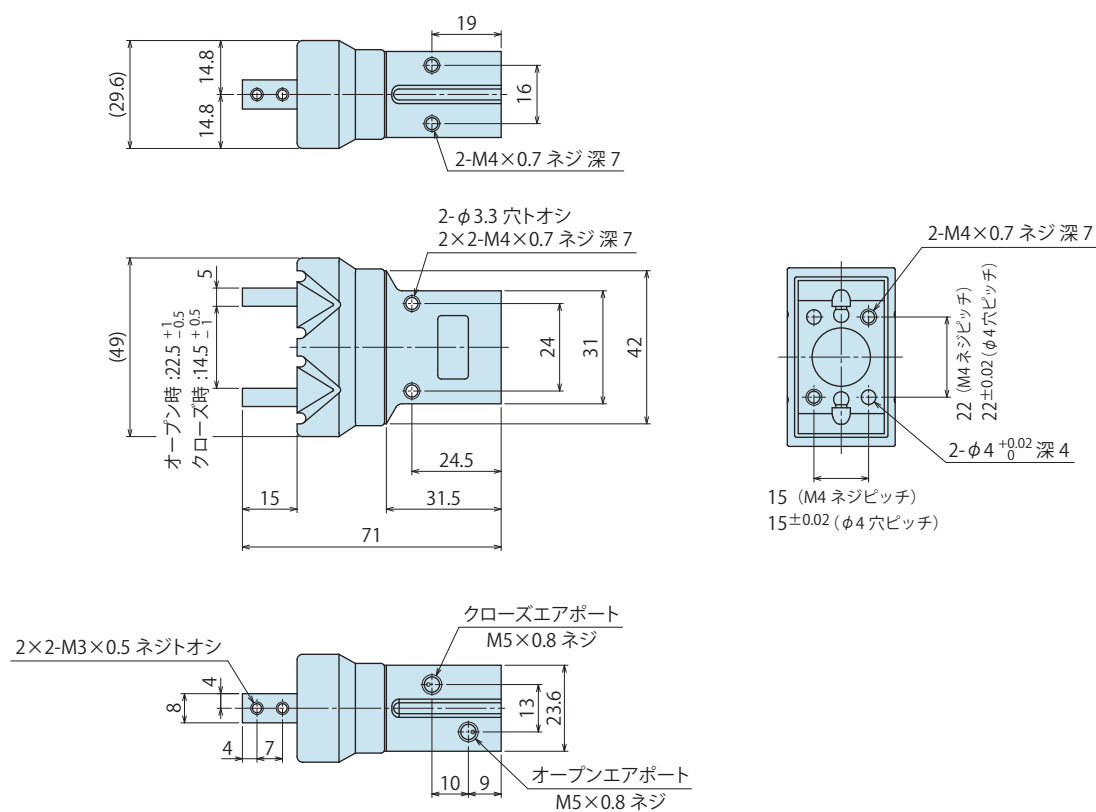
 MEMO

位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他

パレットグリッパ
WVA
ピンクランプ
SWP
ハイパワー ブルクランプ
WPT
ロケートハンド
WKH
ホールグリッパ
WKK
昇降 ホールクランプ
SWJ
キャッチシリンダ
WKA
ロボットハンド
WPW-C
WPS-C
WPA
WPB
WPE
WPF
WPH
WPJ
WPP
WPQ
オートスイッチ 動作確認
JEP
JES
ハイパワーエア ホールクランプ
SWE
ハイパワーエア スイングクランプ
WHE
ハイパワーエア リンククランプ
WCE
エア ホールクランプ
SWA
エア スイングクランプ
WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ
WHD
エア リンククランプ
WCA
エアスピード コントロールバルブ
BZW
マニホールド ブロック
WHZ-MD
エア スイングクランプ
WHC

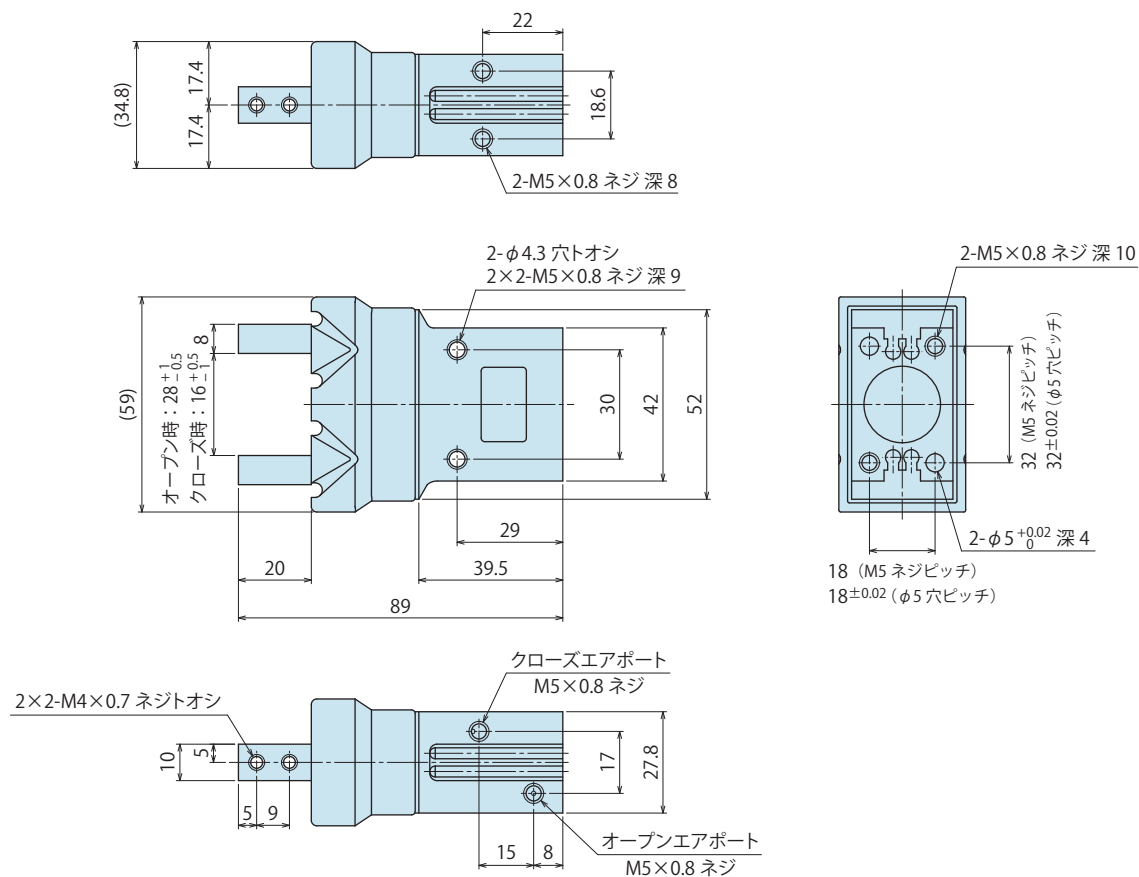
● 外形寸法：WPB0160

※ 本図は WPB0160 のオープン状態を示します。



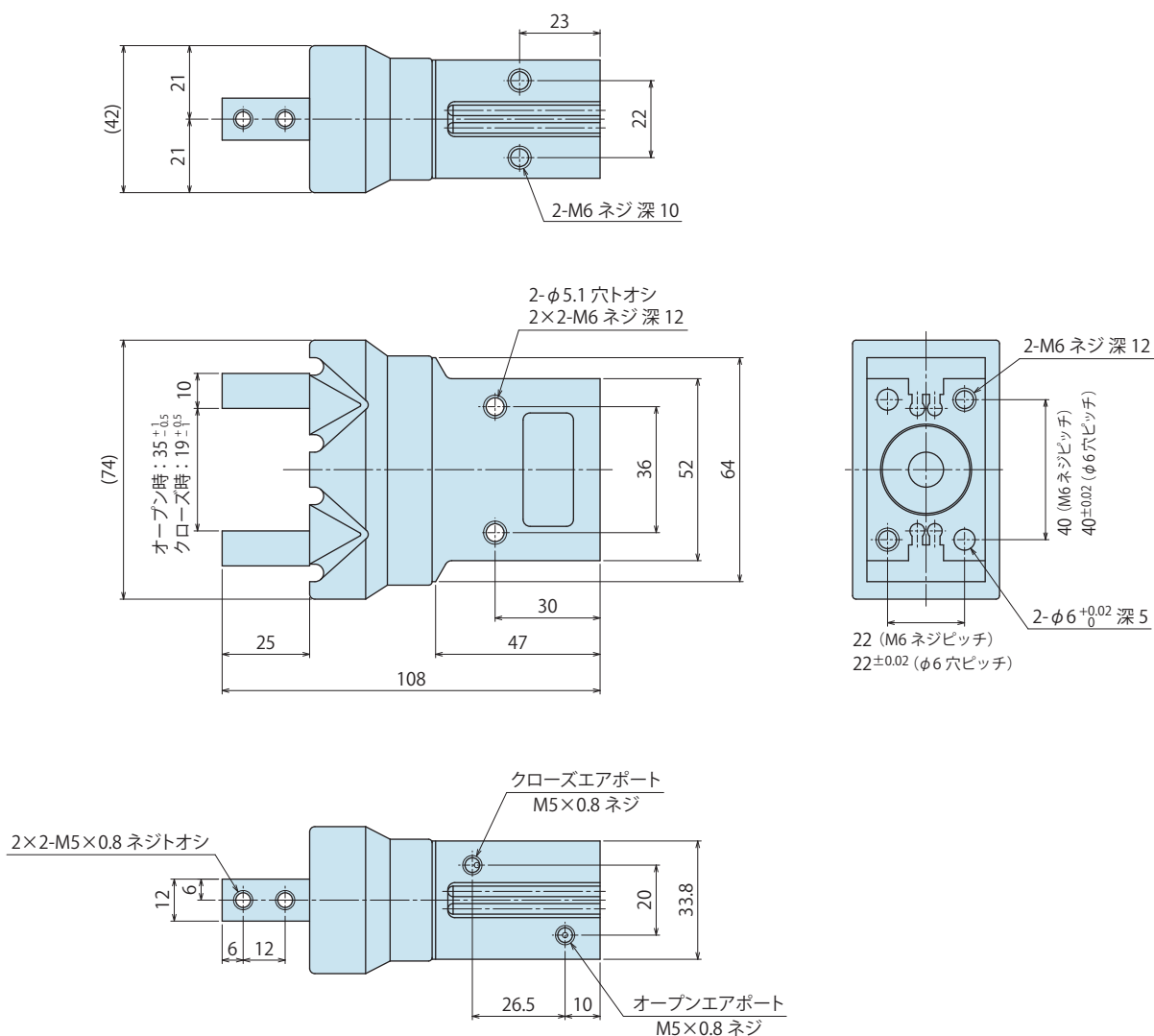
● 外形寸法：WPB0200

※ 本図は WPB0200 のオープン状態を示します。



● 外形寸法：WPB0250

※ 本図は WPB0250 のオープン状態を示します。



位置決め

クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリップ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリップ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

エア

スイングクランプ

WHC

● 外形寸法：オートスイッチ取付イメージ（参考）

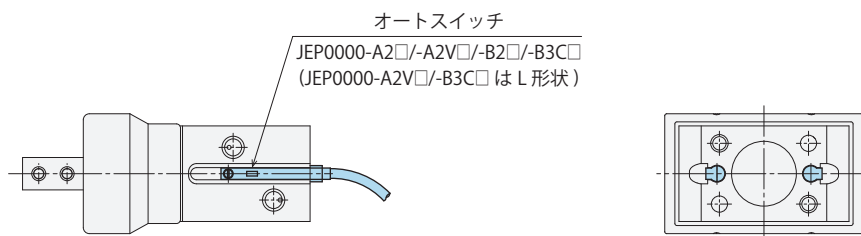
※ 本図はオートスイッチ JEP0000-A2□/-A2V□/-B2□/-B3C□

L 型オートスイッチ -A2V□および -B3C□はイメージが異なります。

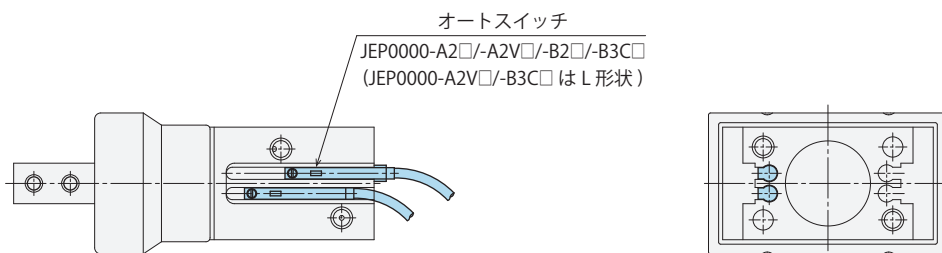
取付位置はストローク位置に合わせて調整願います。

オートスイッチを装着する位置や向きによって、オートスイッチがロボットハンドから飛び出す場合があります。

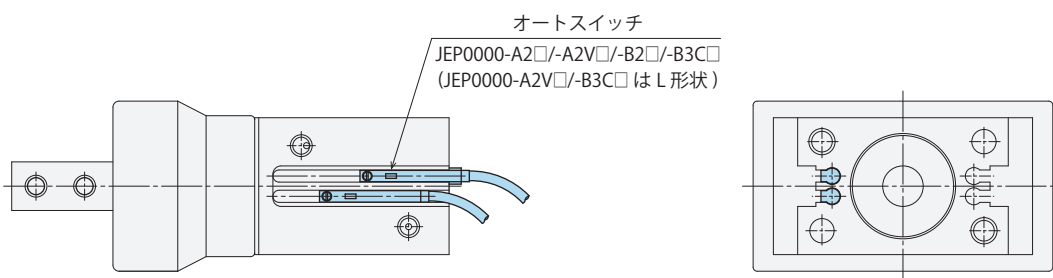
● WPB0160用



● WPB0200用

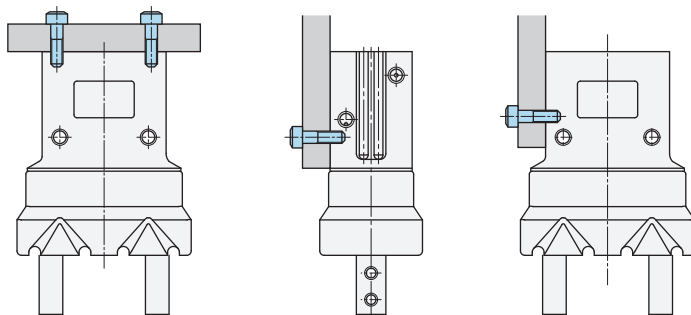


● WPB0250用

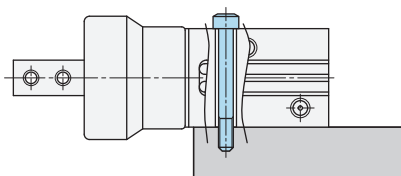


● 取付方法

● 本体締付トルク

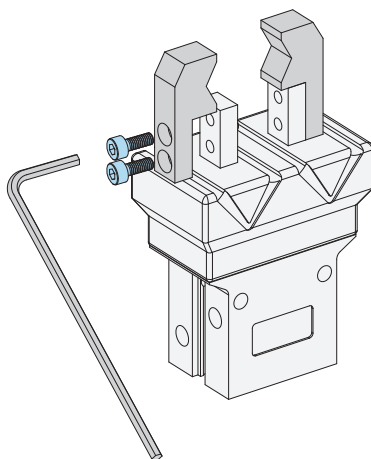


形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)
WPB0160	M4×0.7	2.5
WPB0200	M5×0.8	5.0
WPB0250	M6	7.9



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)
WPB0160	M3×0.5	1.1
WPB0200	M4×0.7	2.5
WPB0250	M5×0.8	5.0

● レバー締付トルク



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)
WPB0160	M3×0.5	1.1
WPB0200	M4×0.7	2.5
WPB0250	M5×0.8	5.0

位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー
ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア
ホールクランプ

SWA

エア
スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア
リンククランプ

WCA

エアシード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

エア
スイングクランプ

WHC

Wide Angular Gripper

広角支点ハンド

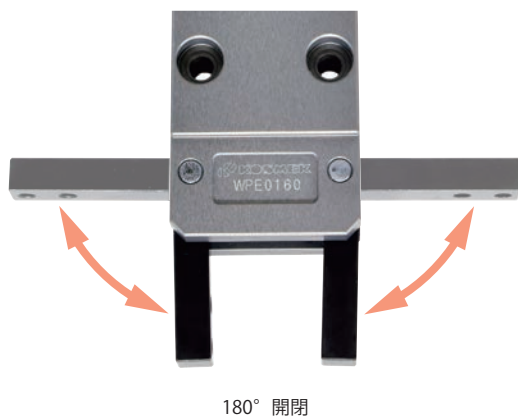
Model WPE



180° 開閉するアームにより干渉を回避！
コンパクトで高い把持力を実現！
位置確認用オートスイッチが取付可能

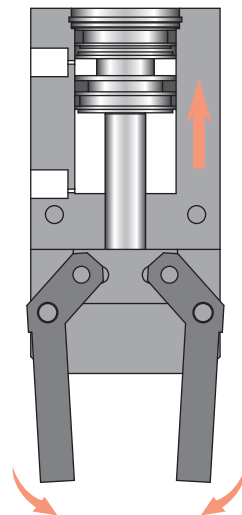
● 180° 開閉するアーム

アームが 180° 開閉するため、ワークとの衝突や干渉を防止できます。



● スムーズな動作

アームとシリンダユニットはダイレクトカム構造により接続されているため、スムーズな動作を実現しました。



● 高い耐久性

ダイレクトカム構造により高い耐久性を実現しました。

● 軽量化

ロボットの可搬質量を最大限利用可能にするため、小型かつ軽量化を実現しました。

● 長寿命

強固な内部構造で耐久性に優れています。

● オートスイッチ取付可能

位置確認用のオートスイッチが簡単に取付・調整可能です。

● 形式表示

WPE 020 0 - A1 S

1 2 3 4

※ 製品には 1 2 のみマーキングしています。
スイッチが必要な場合は、3 4 も加えた形式でご発注ください。

1 シリンダ内径

016 : φ16 mm
020 : φ20 mm
030 : φ30 mm
040 : φ40 mm
050 : φ50 mm
080 : φ80 mm

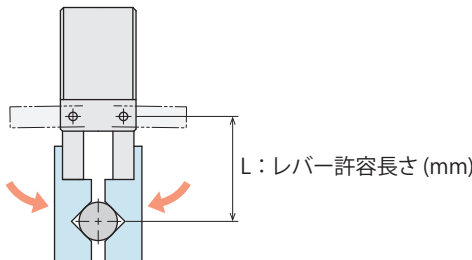
2 デザイン No.

0 : 製品のバージョン情報です。

● 仕様

形式			WPE0160	WPE0200	WPE0300	WPE0400	WPE0500	WPE0800	
シリンダ内径			mm	16	20	30	40	50	80
把持力 ※ ¹ (供給エア圧：0.5MPa 時)	クローズ側	N	20.6	33.3	82.4	147	252	814	
開き角度		°	-5 ～ 180						
位置再現精度 ※ ²		mm	±0.1						
角度誤差 (片側)		°	オープン状態：-2 ～ +5 / クローズ状態：-5 ～ +2						
レバー許容長さ L (供給エア圧：0.5MPa 時) ※ ³		mm	50	80	95	120	140	170	
最大サイクル / 分			60						
シリンダ容量 (空動作時)	クローズ側	cm ³	2.0	4.2	13.1	27.4	54.4	226.8	
	オープン側	cm ³	2.3	5.0	15.6	32.7	64.8	251.3	
最高使用圧力			MPa	0.7					
最低作動圧力			MPa	0.3					
耐圧			MPa	1.05					
使用温度範囲			℃	5 ～ 60					
使用流体				ドライエア					
質量			kg	0.15	0.30	0.65	1.16	2.10	4.50

注意事項 ※1. 把持力は、アーム先端を基準とした計算値を示します。
※2. 同一条件下 (無負荷時) の位置再現精度を示します。
※3. L : レバー許容長さ (mm) を示します。(供給エア圧：0.5MPa 時)



3 オートスイッチ種別

無記号 : オートスイッチなし
A1 / A2 : 2線式有接点オートスイッチ (リード線1m)
A1L / A2L : 2線式有接点オートスイッチ (リード線3m)
A2V : 2線式有接点L型オートスイッチ (リード線1m)
A2VL : 2線式有接点L型オートスイッチ (リード線3m)
B1 / B2 : 3線式無接点オートスイッチ (リード線1m)
B1L / B2L : 3線式無接点オートスイッチ (リード線3m)
B3C : 3線式無接点L型オートスイッチ (リード線1m)
B3CL : 3線式無接点L型オートスイッチ (リード線3m)

● 適用表

形式	A1□	A2□	B1□	B2□	B3C□
WPE0160		●		●	●
WPE0200	●		●		
WPE0300	●		●		
WPE0400	●		●		
WPE0500	●		●		
WPE0800	●		●		

※ オートスイッチの詳細は、P.573~P.582を参照願います。
※ 弊社以外のオートスイッチを使用する場合は、各メーカーの仕様をご確認ください。

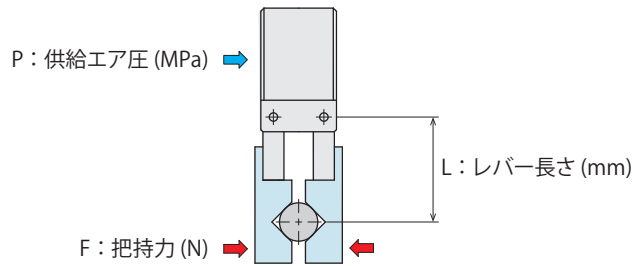
4 オートスイッチ付属数量 ※ 3 オートスイッチ必要時のみ

無記号 : 2個
S : 1個

位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他

パレットグリッパ
WVA
ピンクランプ
SWP
ハイパワー ブルクランプ
WPT
ロケートハンド
WKH
ホールグリッパ
WKK
昇降 ホールクランプ
SWJ
キャッチシリンダ
WKA
ロボットハンド
WPW-C
WPS-C
WPA
WPB
WPE
WPF
WPH
WPJ
WPP
WPQ
オートスイッチ 動作確認
JEP
JES
ハイパワーエア ホールクランプ
SWE
ハイパワーエア スイングクランプ
WHE
ハイパワーエア リンククランプ
WCE
エア ホールクランプ
SWA
エア スイングクランプ
WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ
WHD
エア リンククランプ
WCA
エアスピード コントロールバルブ
BZW
マニホールド ブロック
WHZ-MD
エア スイングクランプ
WHC

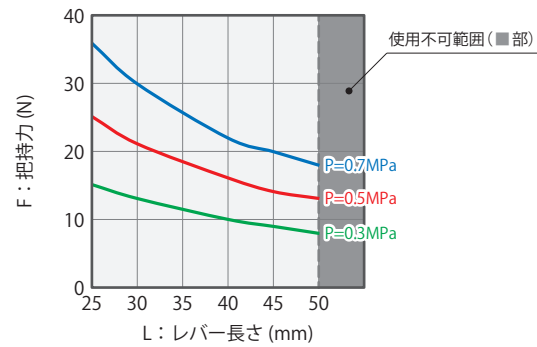
● 把持力線図



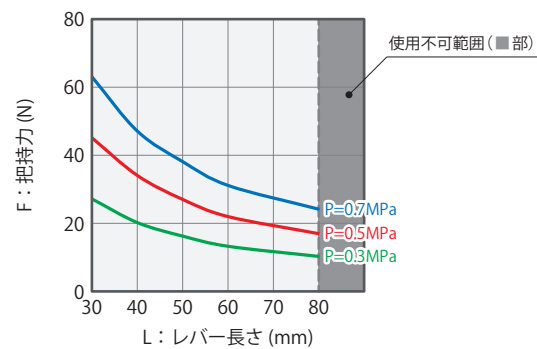
注意事項

1. 本表およびグラフは、F: 把持力 (N)、P: 供給エア圧 (MPa)、L: レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。

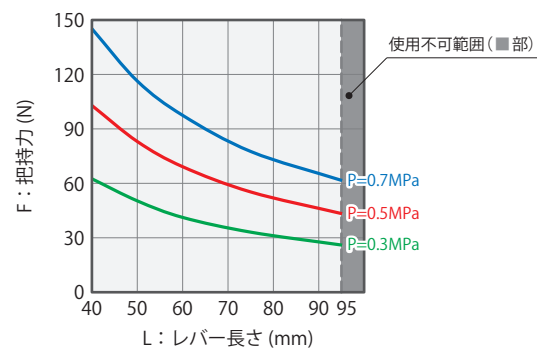
WPE0160					
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	25	30	40	45	50
0.7	36	30	22	20	18
0.5	25	21	16	14	13
0.3	15	13	10	9	8



WPE0200					
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	30	40	50	60	80
0.7	63	47	38	31	24
0.5	45	34	27	22	17
0.3	27	20	16	13	10



WPE0300					
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	40	50	60	75	95
0.7	145	116	97	77	61
0.5	103	83	69	55	43
0.3	62	50	41	33	26



位置決め
+
クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

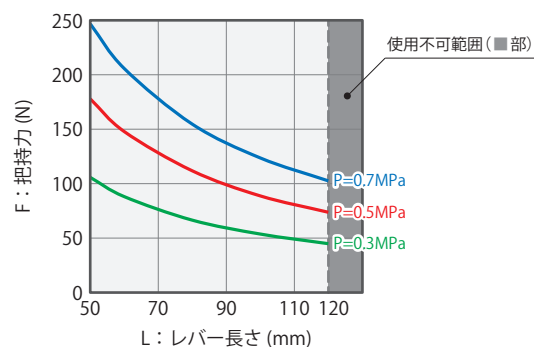
電動製品
搬送製品

注意事項・その他

WPE0400

(N)

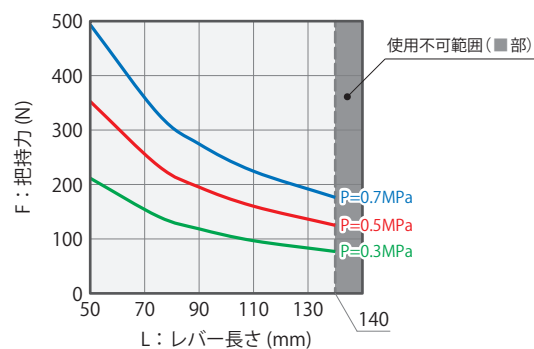
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	50	60	80	100	120
0.7	247	206	155	124	103
0.5	177	147	110	88	73
0.3	106	88	66	53	44



WPE0500

(N)

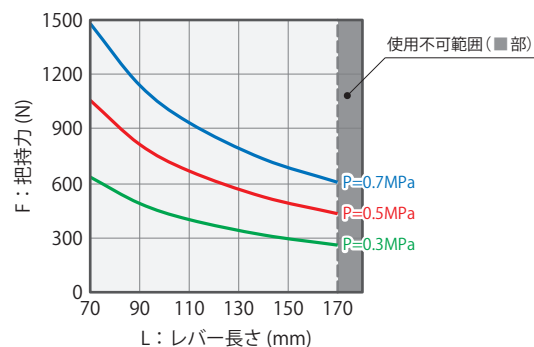
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	50	75	90	110	140
0.7	494	330	275	225	177
0.5	353	235	196	160	126
0.3	212	141	118	96	76



WPE0800

(N)

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	70	90	110	140	170
0.7	1480	1139	932	732	603
0.5	1057	813	666	523	430
0.3	634	488	399	314	258



パレットグリップ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー
ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリップ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア
ホールクランプ

SWA

エア
スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア
リンククランプ

WCA

エアスピード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

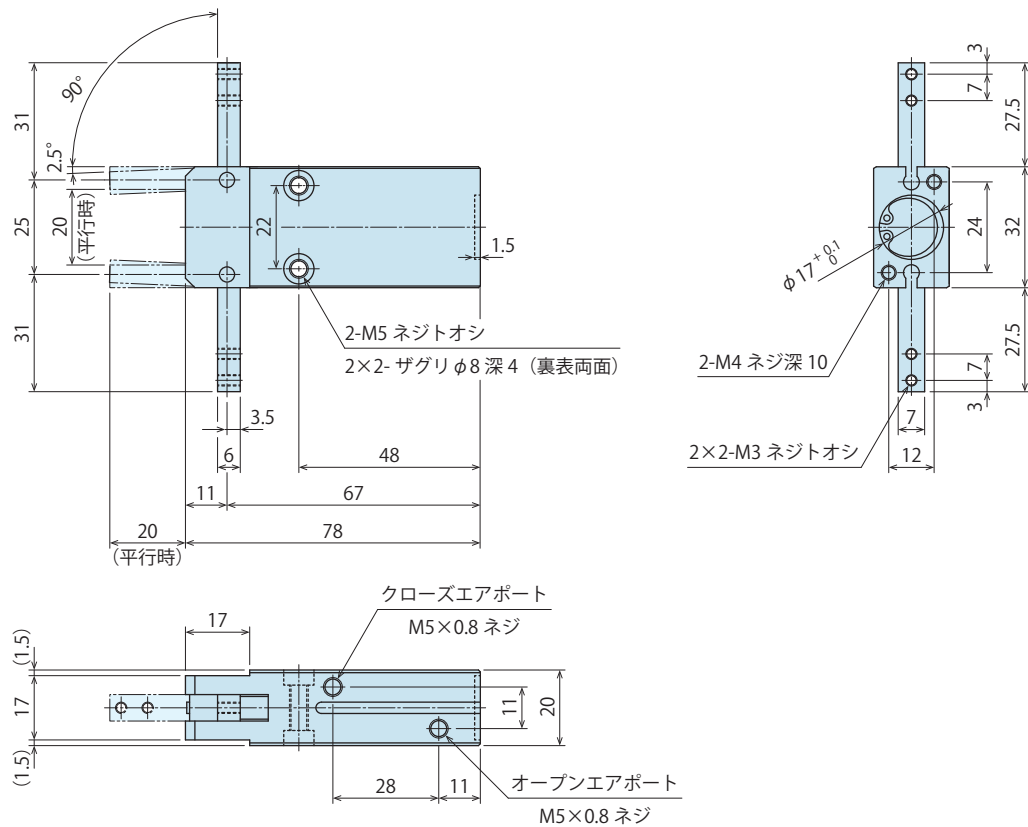
WHZ-MD

エア
スイングクランプ

WHC

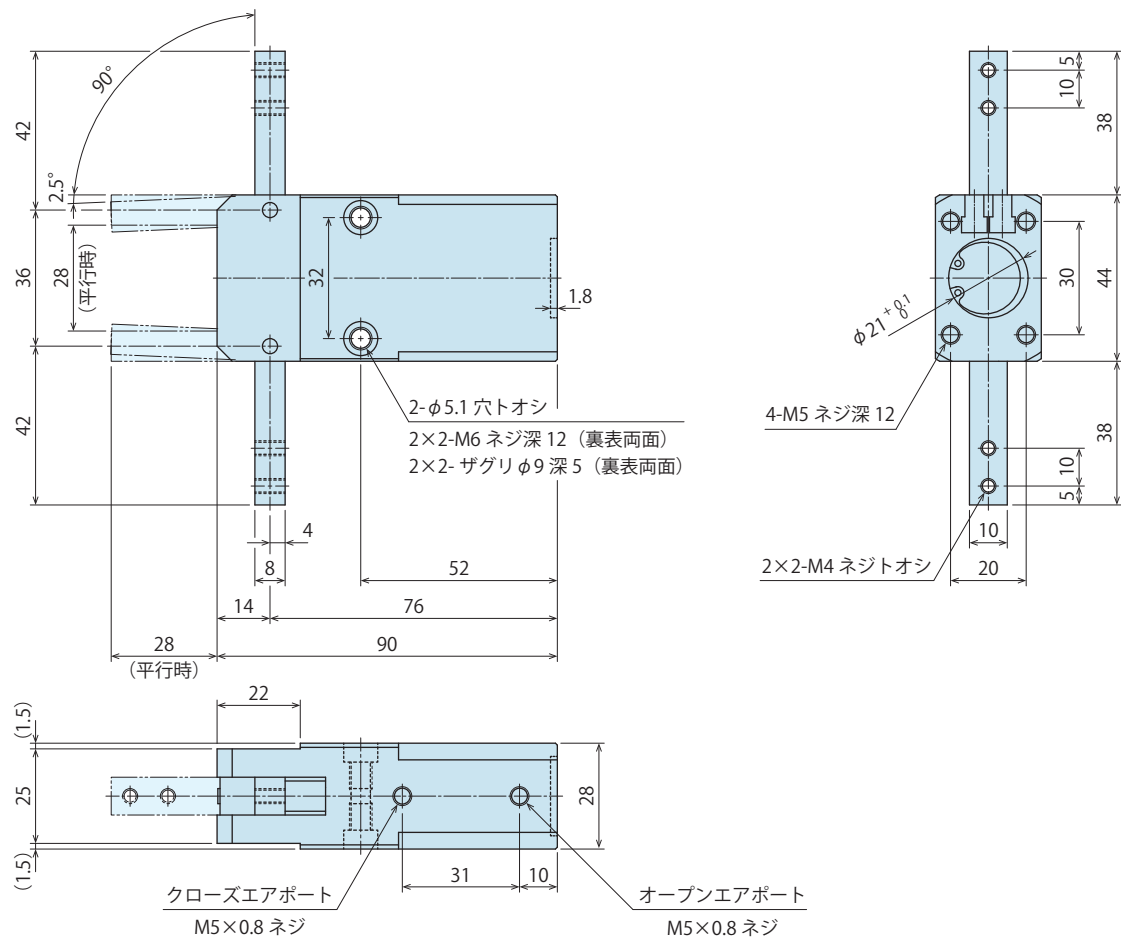
● 外形寸法：WPE0160

※ 本図は WPE0160 のオープン状態を示します。



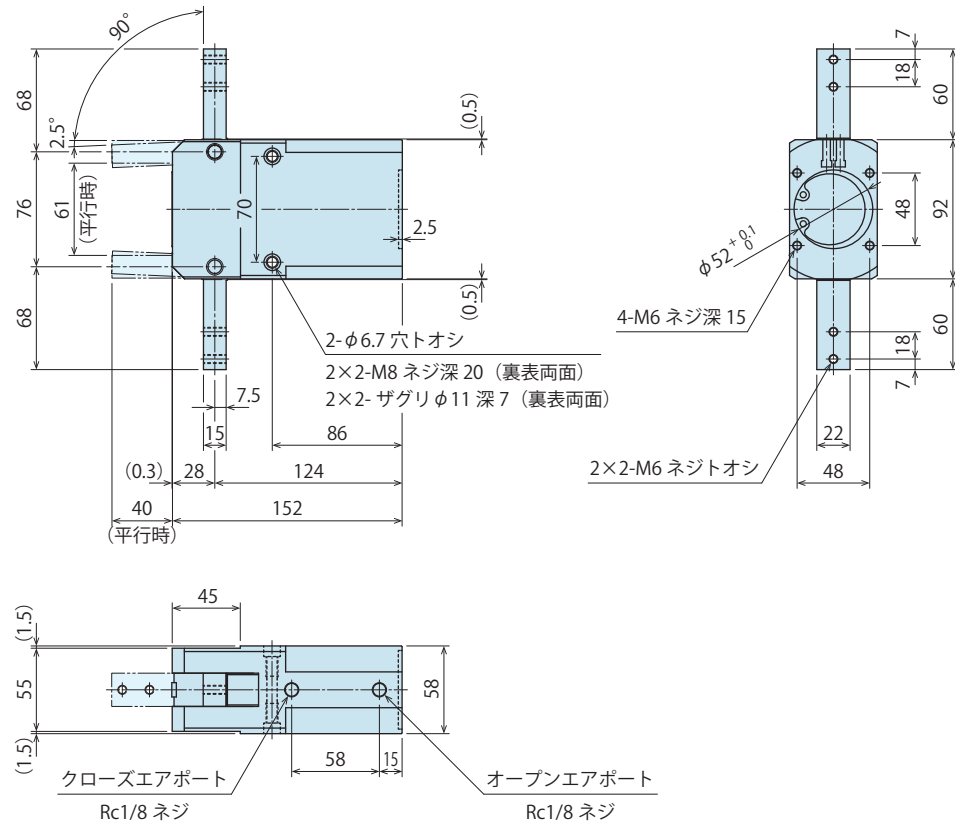
● 外形寸法：WPE0200

※ 本図は WPE0200 のオープン状態を示します。



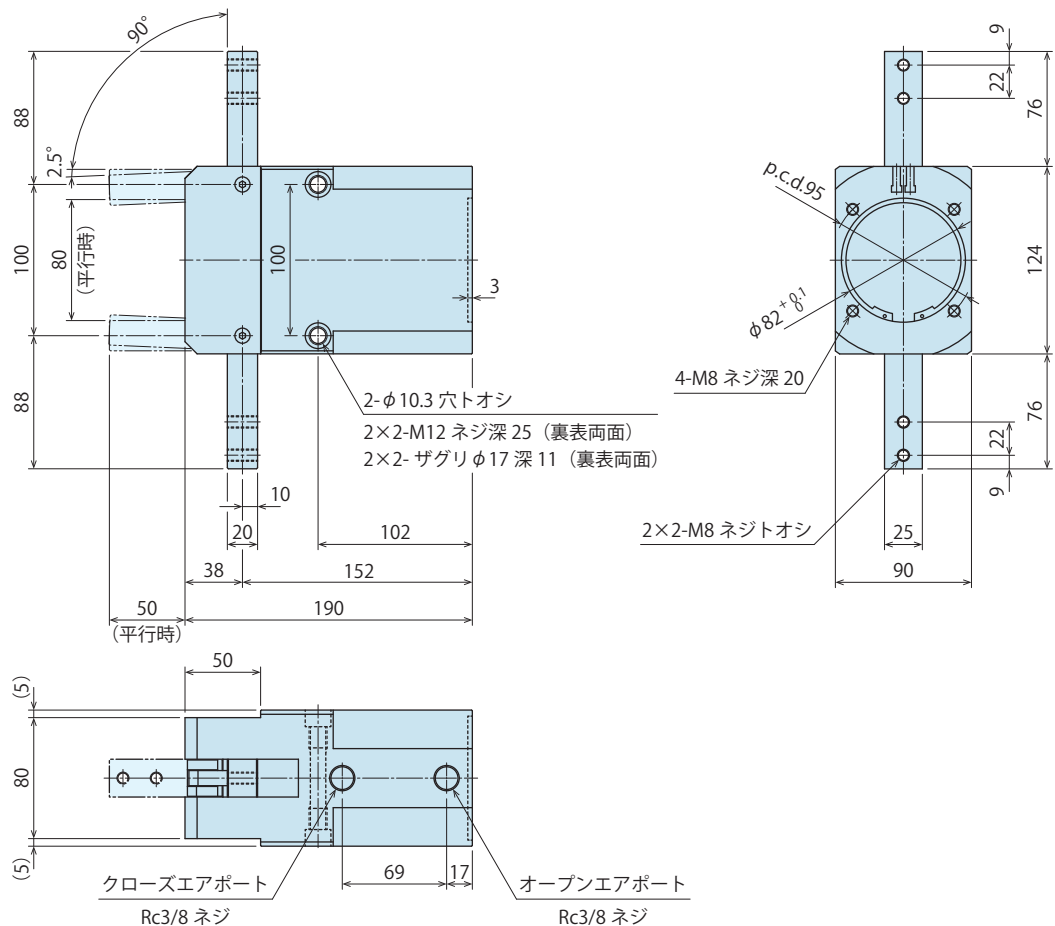
● 外形寸法：WPE0500

※ 本図は WPE0500 のオープン状態を示します。



● 外形寸法：WPE0800

※ 本図は WPE0800 のオープン状態を示します。



 MEMO

位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他

パレットグリッパ
WVA
ピンクランプ
SWP
ハイパワー ブルクランプ
WPT
ロケートハンド
WKH
ホールグリッパ
WKK
昇降 ホールクランプ
SWJ
キャッチシリンダ
WKA
ロボットハンド
WPW-C
WPS-C
WPA
WPB
WPE
WPF
WPH
WPJ
WPP
WPQ
オートスイッチ 動作確認
JEP
JES
ハイパワーエア ホールクランプ
SWE
ハイパワーエア スイングクランプ
WHE
ハイパワーエア リンククランプ
WCE
エア ホールクランプ
SWA
エア スイングクランプ
WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ
WHD
エア リンククランプ
WCA
エアスピード コントロールバルブ
BZW
マニホールド ブロック
WHZ-MD
エア スイングクランプ
WHC

● 外形寸法：オートスイッチ

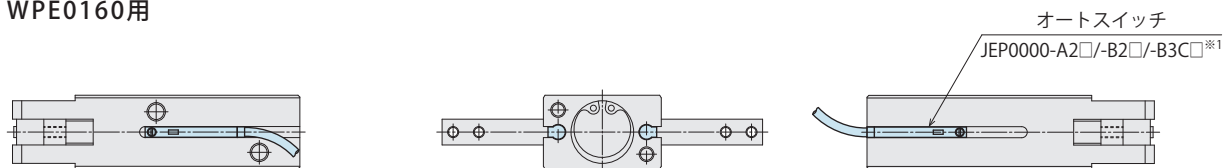
※ 本図はオートスイッチ JEP0000-A1□ / A2□および JEP0000-B1□ / B2□の取付イメージを示します。

L型オートスイッチ -A2V□および -B3C□はイメージが異なります。

取付位置はストローク位置に合わせて調整願います。オートスイッチの詳細は JEP オートスイッチ (P.573 ~ P.582) を参照願います。

オートスイッチを装着する位置や向きによって、オートスイッチがロボットハンドから飛び出す場合があります。

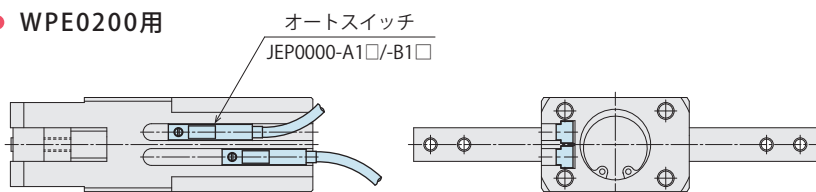
● WPE0160用



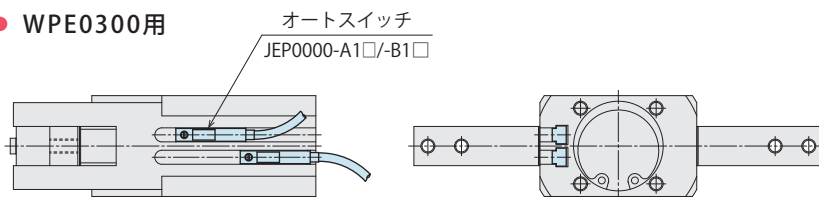
注意事項:

※1. JEP0000-B3C□ は本図イメージと異なります。

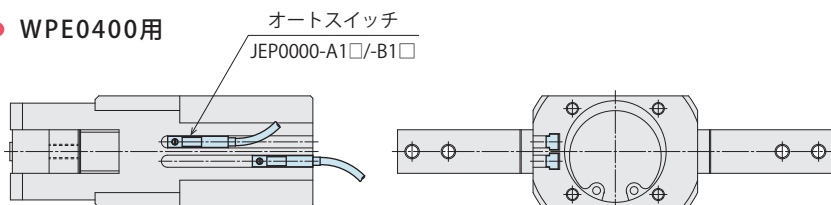
● WPE0200用



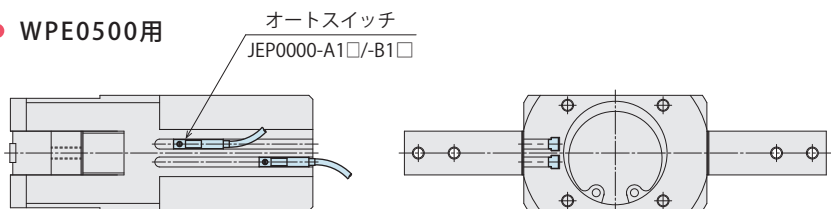
● WPE0300用



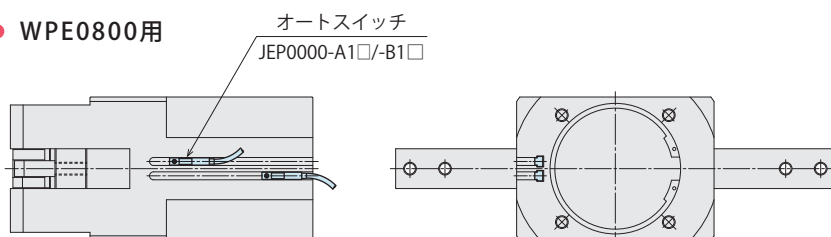
● WPE0400用



● WPE0500用

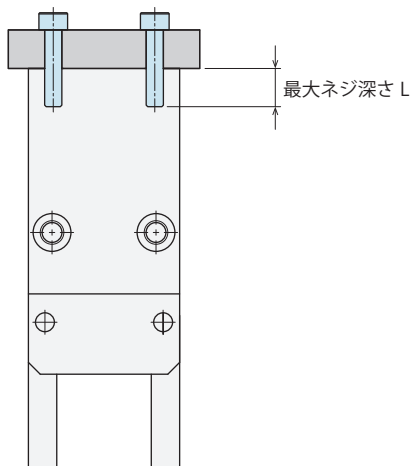


● WPE0800用



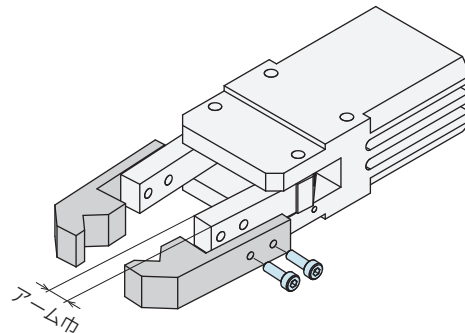
● 取付方法

● 本体締付トルク：軸方向取付け



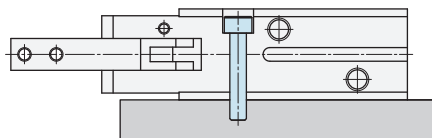
形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPE0160	M4×0.7	2.5	10
WPE0200	M5×0.8	5.0	12
WPE0300	M5×0.8	5.0	12
WPE0400	M5×0.8	5.0	15
WPE0500	M6×1	7.9	15
WPE0800	M8×1.25	15.4	20

● レバー締付トルク



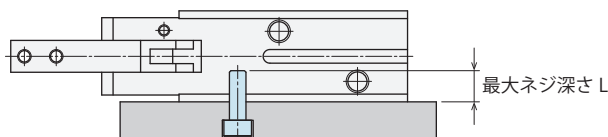
形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	アーム巾 (mm)
WPE0160	M3×0.5	1.1	6
WPE0200	M4×0.7	2.5	8
WPE0300	M5×0.8	5.0	10
WPE0400	M6×1	7.9	12
WPE0500	M6×1	7.9	15
WPE0800	M8×1.25	15.4	20

● 本体締付トルク：ボディ横方向ザグリ取付け



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)
WPE0160	M4×0.7	2.5
WPE0200	M5×0.8	5.0
WPE0300	M5×0.8	5.0
WPE0400	M6×1	7.9
WPE0500	M6×1	7.9
WPE0800	M10×1.5	24

● 本体締付トルク：ボディトップ取付け



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPE0160	M5×0.8	5.0	10
WPE0200	M6×1	7.9	12
WPE0300	M6×1	7.9	14
WPE0400	M8×1.25	15.4	20
WPE0500	M8×1.25	15.4	23
WPE0800	M12×1.75	65.7	35

位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリップ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリップ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア
ホールクランプ

SWA

エア
スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア
リンククランプ

WCA

エアスピード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

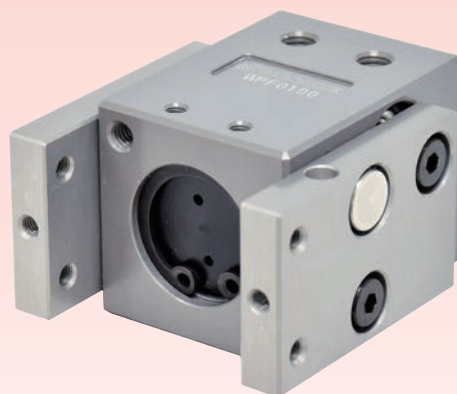
WHZ-MD

エア
スイングクランプ

WHC

Parallel Gripper 平行ハンド

Model WPF



コンパクトで高い把持力を実現！
位置確認用オートスイッチが取付可能

- 大きなストローク

開閉時のストロークが大きく、様々なサイズのワークを把持できます。



- コンパクト

幅方向の小型化と大きなストロークを両立させた平行ハンドです。



- 高い把持力

一般的なエアシリンダと比較し、約 1.7 倍の把持力です。

- 軽量化

ロボットの可搬質量を最大限利用可能にするため、小型かつ軽量化を実現しました。

- 長寿命

強固な内部構造で耐久性に優れています。

- オートスイッチ取付可能

位置確認用のオートスイッチが簡単に取付・調整可能です。
※ WPF0100 はオートスイッチの直取付けができません。

● 形式表示

WPF 016 0 - A2 S

1 2 3 4

※ 製品には 1 2 のみマーキングしています。
スイッチが必要な場合は、3 4 も加えた形式でご発注ください。

1 シリンダ内径

010 : $\phi 10\text{ mm} \times 2$
012 : $\phi 12\text{ mm} \times 2$
016 : $\phi 16\text{ mm} \times 2$
020 : $\phi 20\text{ mm} \times 2$
030 : $\phi 30\text{ mm} \times 2$

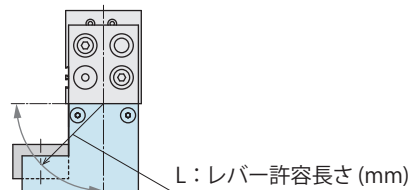
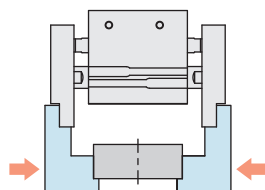
2 デザイン No.

0 : 製品のバージョン情報です。

● 仕様

形式			WPF0100	WPF0120	WPF0160	WPF0200	WPF0300
シリンダ内径		mm	φ 10×2	φ 12×2	φ 16×2	φ 20×2	φ 30×2
把持力 ※ ¹ (供給エア圧：0.5MPa 時)	クローズ側	N	28.4	50.0	89.2	139	302
全ストローク		mm	10	20	30	40	60
位置再現精度 ※ ²		mm	±0.05				
ストローク誤差		mm	オープン状態：-0.5 ～ +1.5 / クローズ状態：-1.5 ～ +0.5				
レバー許容長さ L (供給エア圧：0.5MPa 時) ※ ³		mm	45	50	75	90	110
最大サイクル / 分			60				
シリンダ容量 (空動作時)		cm ³	0.8	2.3	6.0	12.6	42.4
最高使用圧力		MPa	0.7				
最低作動圧力		MPa	0.3				
耐圧		MPa	1.05				
使用温度範囲		℃	5 ～ 60				
使用流体			ドライエア				
質量		kg	0.15	0.28	0.52	1.10	2.85

注意事項 ※1. 把持力は、アーム先端を基準とした計算値を示します。
※2. 同一条件下 (無負荷時) の位置再現精度を示します。
※3. L: レバー許容長さ (mm) を示します。(供給エア圧: 0.5MPa 時)



3 オートスイッチ種別

無記号 : オートスイッチなし
A1 / A2 : 2線式有接点オートスイッチ (リード線1m)
A1L / A2L : 2線式有接点オートスイッチ (リード線3m)
A2V : 2線式有接点L型オートスイッチ (リード線1m)
A2VL : 2線式有接点L型オートスイッチ (リード線3m)
B1 / B2 : 3線式無接点オートスイッチ (リード線1m)
B1L / B2L : 3線式無接点オートスイッチ (リード線3m)
B3C : 3線式無接点L型オートスイッチ (リード線1m)
B3CL : 3線式無接点L型オートスイッチ (リード線3m)

● 適用表

形式	A1□	A2□	B1□	B2□	B3C□
WPF0100	オートスイッチ取付不可				
WPF0120		●		●	●
WPF0160		●		●	●
WPF0200	●		●		
WPF0300	●		●		

※ オートスイッチの詳細は、P.573~P.582を参照願います。
※ 弊社以外のオートスイッチを使用する場合は、各メーカーの仕様をご確認ください。

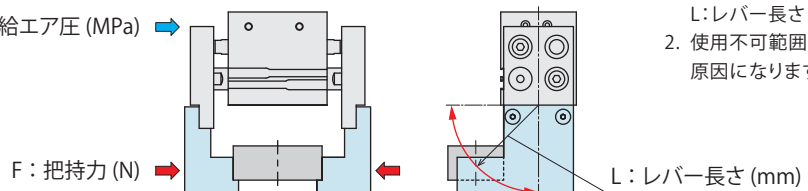
4 オートスイッチ付属数量 ※3 オートスイッチ必要時のみ

無記号 : 2個
S : 1個

位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他
パレットグリップ WVA
ピンクランプ SWP
ハイパワー ブルクランプ WPT
ロケートハンド WKH
ホールグリップ WKK
昇降 ホールクランプ SWJ
キャッチシリンダ WKA
ロボットハンド WPW-C WPS-C WPA WPB WPE WPF WPH WPJ WPP WPQ
オートスイッチ 動作確認 JEP JES
ハイパワーエア ホールクランプ SWE
ハイパワーエア スイングクランプ WHE
ハイパワーエア リンククランプ WCE
エア ホールクランプ SWA
エア スイングクランプ WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ WHD
エア リンククランプ WCA
エアスピード コントロールバルブ BZW
マニホールド ブロック WHZ-MD
エア スイングクランプ WHC

● 把持力線図

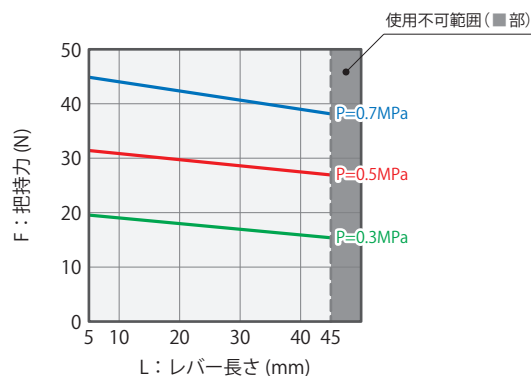
P : 供給エア圧 (MPa)



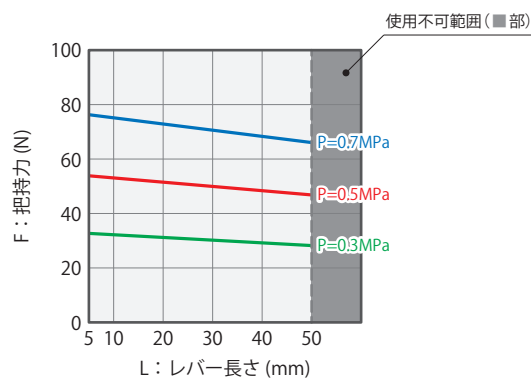
注意事項

1. 本表およびグラフは、F: 把持力 (N)、P: 供給エア圧 (MPa)、L: レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。

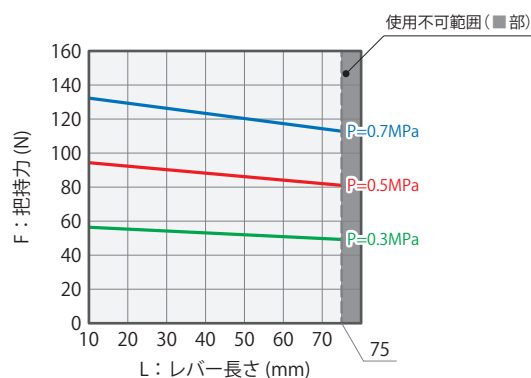
WPF0100					
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	5	20	30	40	45
0.7	45	42	40	39	38
0.5	31.5	30	29	28	27
0.3	19.5	18	17	16	16



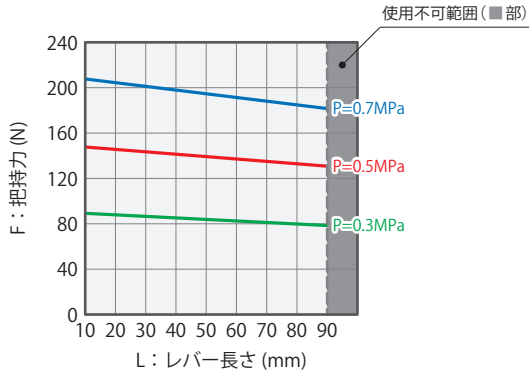
WPF0120					
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	5	20	30	40	50
0.7	76	72	70	68	66
0.5	54	51	50	49	47
0.3	32.5	31	30	29	28



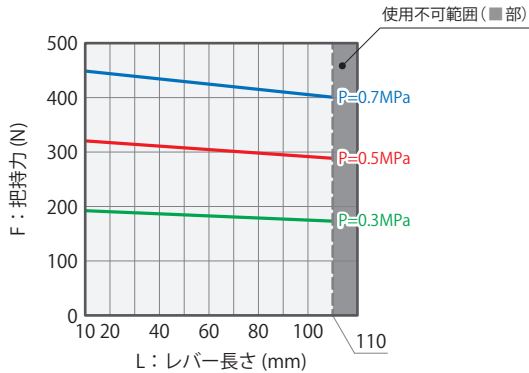
WPF0160					
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	10	25	40	55	75
0.7	132	127	123	119	113
0.5	94	91	88	85	81
0.3	56	54	53	51	49



WPF0200					
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	10	30	50	70	90
0.7	207	201	195	188	182
0.5	148	143	139	135	130
0.3	89	86	83	81	78



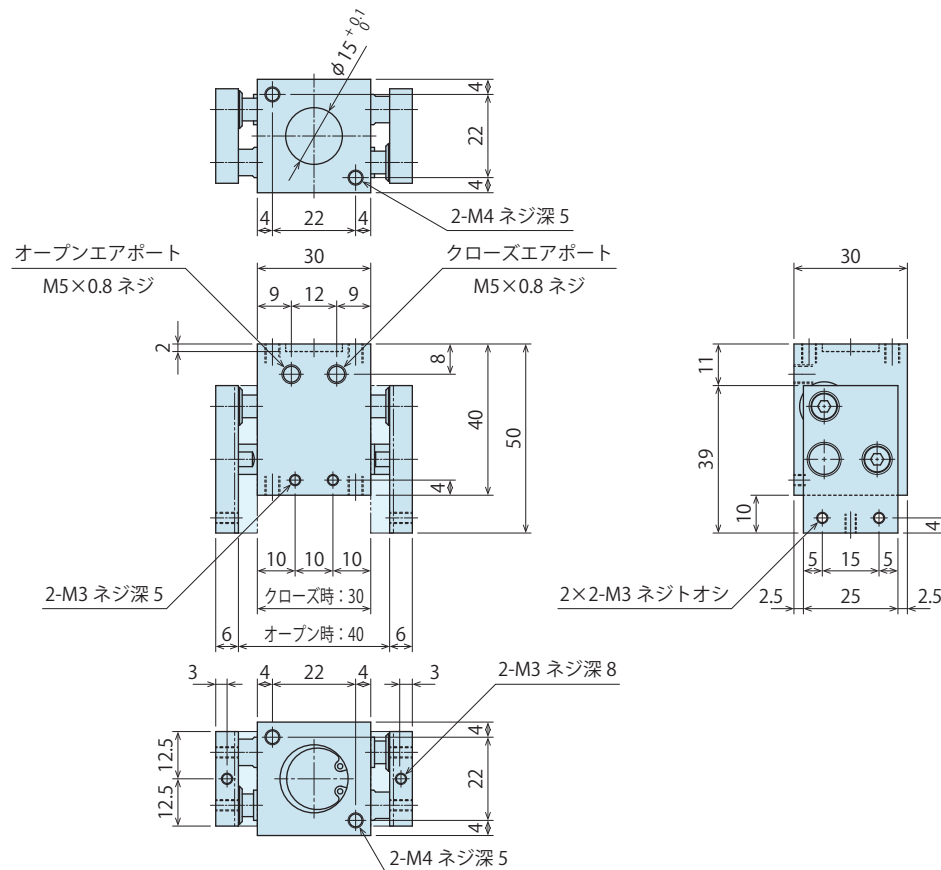
WPF0300					
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	10	30	50	80	110
0.7	447	438	428	415	401
0.5	319	313	306	296	287
0.3	191	187	183	179	172



位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他
パレットグリップ WVA
ピンクランプ SWP
ハイパワー ブルクランプ WPT
ロケートハンド WKH
ホールグリップ WKK
昇降 ホールクランプ SWJ
キャッチシリンダ WKA
ロボットハンド WPW-C WPS-C WPA WPB WPE WPF WPH WPJ WPP WPQ
オートスイッチ 動作確認 JEP JES
ハイパワーエア ホールクランプ SWE
ハイパワーエア スイングクランプ WHE
ハイパワーエア リンククランプ WCE
エア ホールクランプ SWA
エア スイングクランプ WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ WHD
エア リンククランプ WCA
エアシード コントロールバルブ BZW
マニホールド ブロック WHZ-MD
エア スイングクランプ WHC

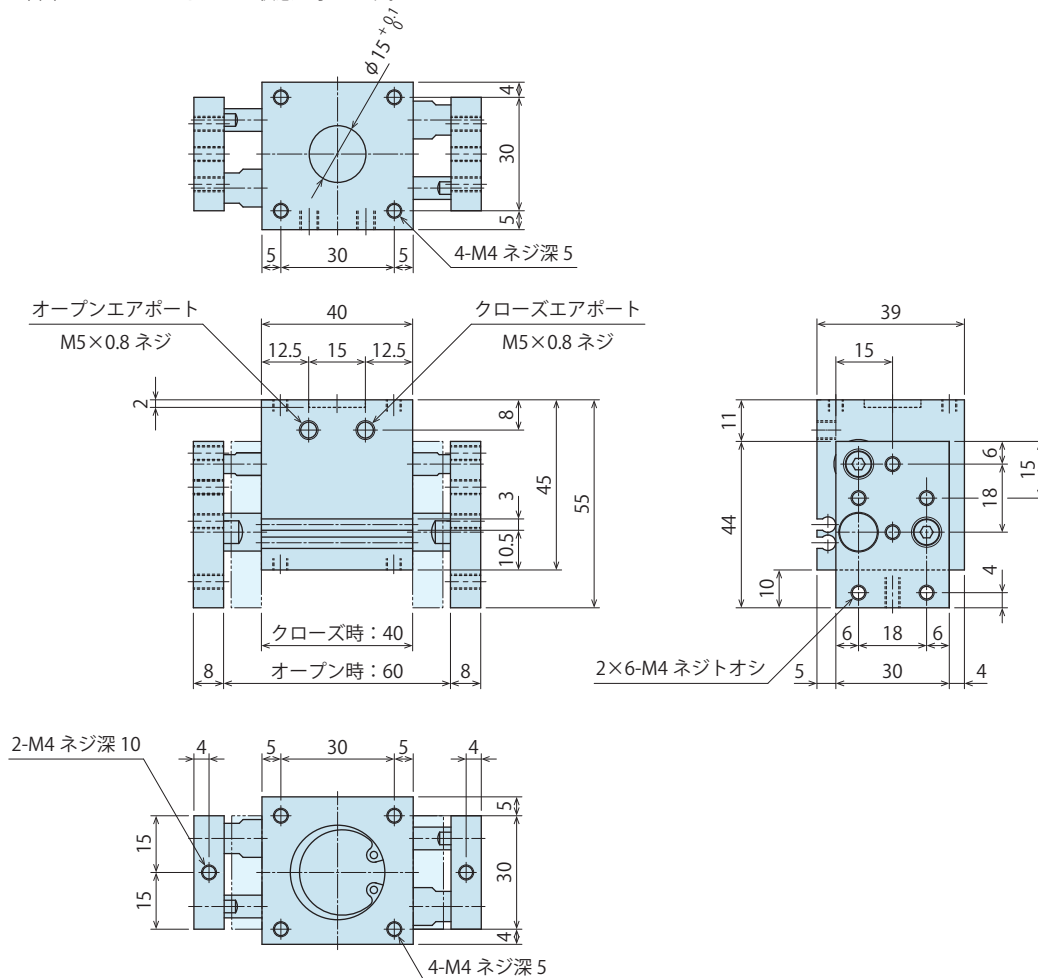
● 外形寸法：WPF0100

※ 本図は WPF0100 のオープン状態を示します。



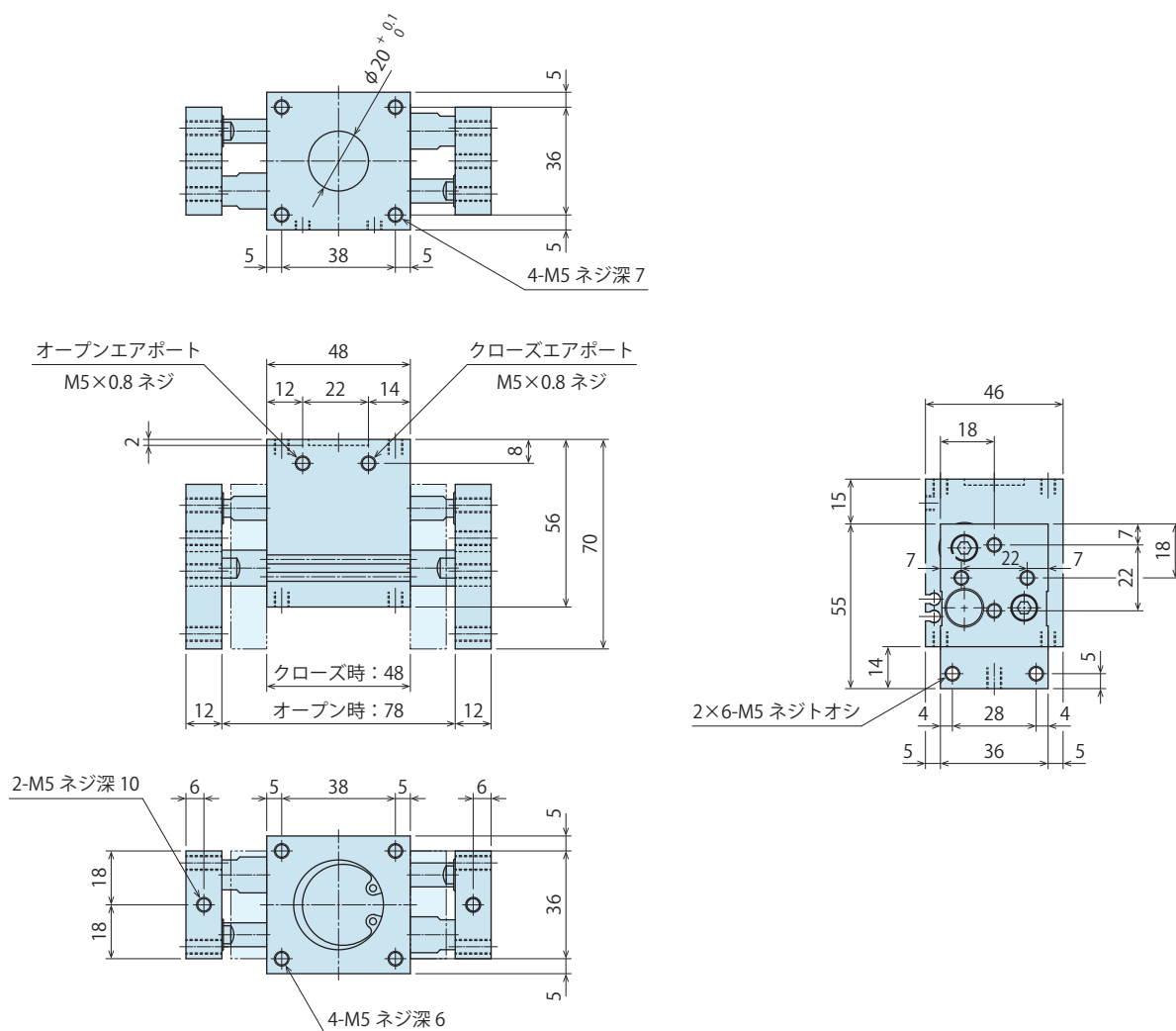
● 外形寸法：WPF0120

※ 本図は WPF0120 のオープン状態を示します。



● 外形寸法：WPF0160

※ 本図は WPF0160 のオープン状態を示します。



位置決め

+
クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー
ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアシード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

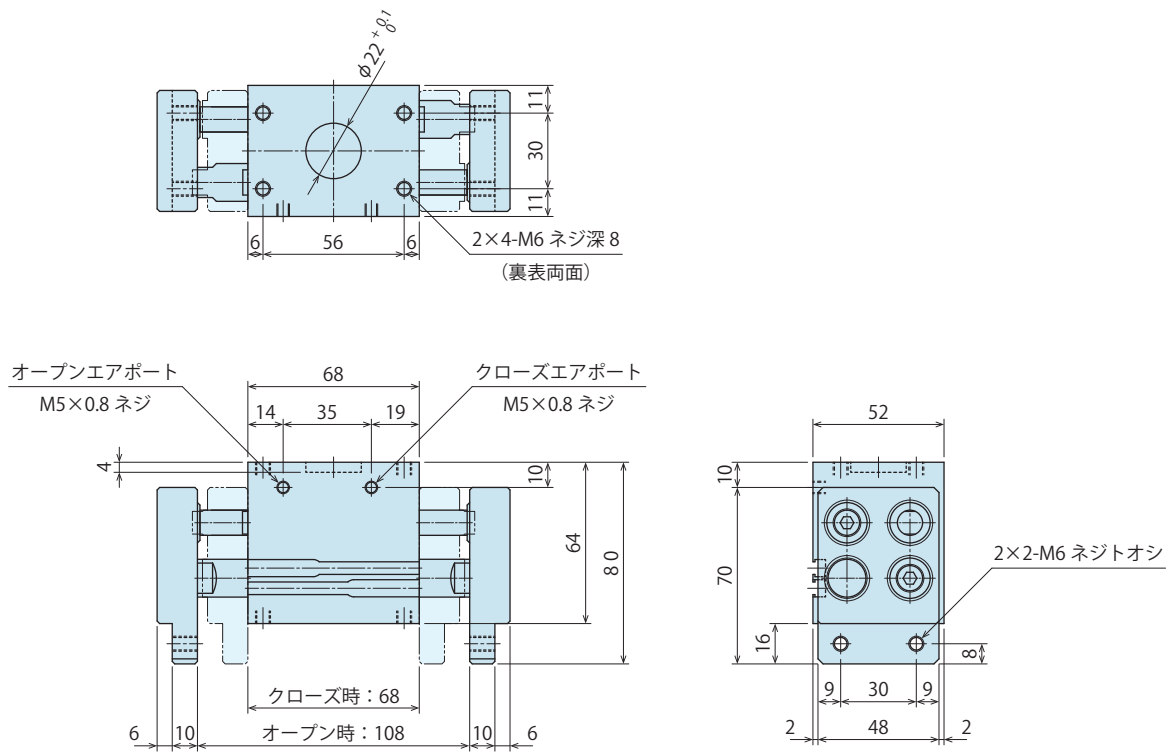
エア

スイングクランプ

WHC

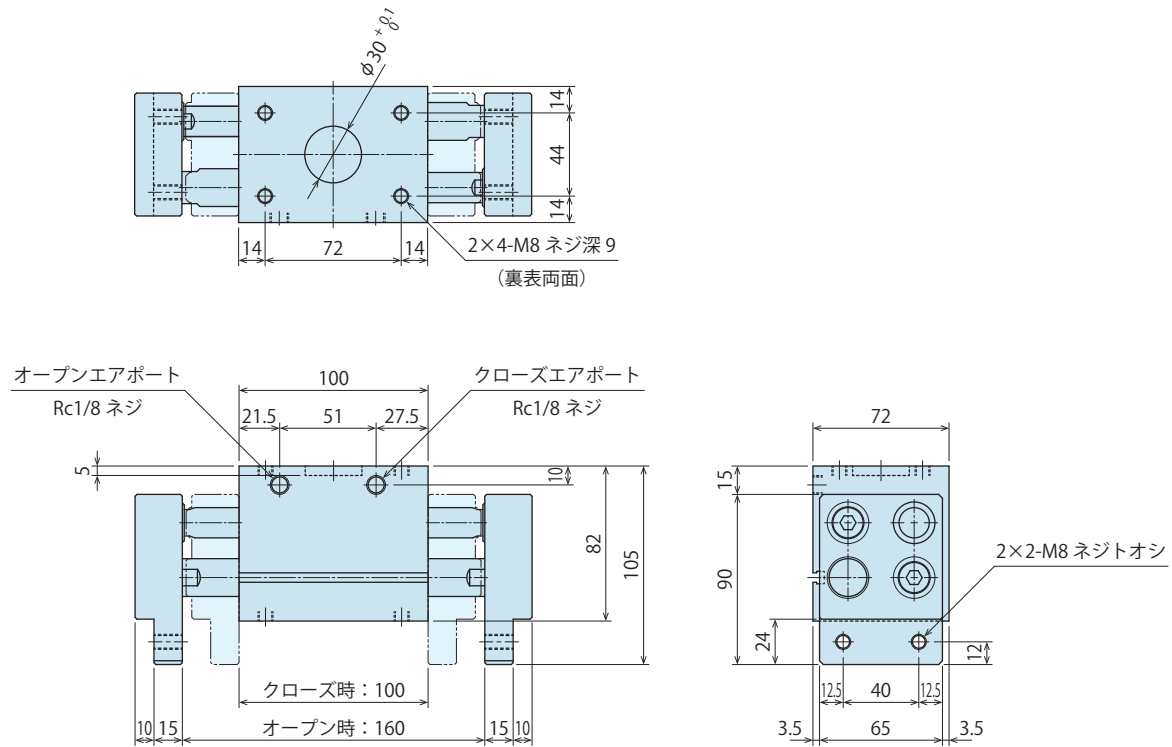
● 外形寸法：WPF0200

※ 本図は WPF0200 のオープン状態を示します。



● 外形寸法：WPF0300

※ 本図は WPF0300 のオープン状態を示します。



 MEMO

位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他

パレットグリッパ
WVA
ピンクランプ
SWP
ハイパワー ブルクランプ
WPT
ロケートハンド
WKH
ホールグリッパ
WKK
昇降 ホールクランプ
SWJ
キャッチシリンダ
WKA
ロボットハンド
WPW-C
WPS-C
WPA
WPB
WPE
WPF
WPH
WPJ
WPP
WPQ
オートスイッチ 動作確認
JEP
JES
ハイパワーエア ホールクランプ
SWE
ハイパワーエア スイングクランプ
WHE
ハイパワーエア リンククランプ
WCE
エア ホールクランプ
SWA
エア スイングクランプ
WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ
WHD
エア リンククランプ
WCA
エアスピード コントロールバルブ
BZW
マニホールド ブロック
WHZ-MD
エア スイングクランプ
WHC

● 外形寸法：オートスイッチ

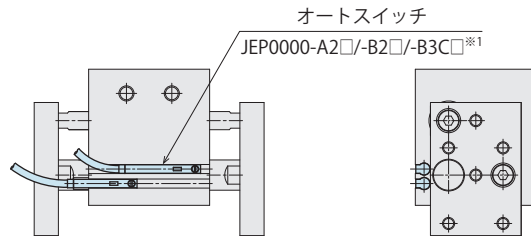
※ 本図はオートスイッチ JEP0000-A1□ / A2□および JEP0000-B1□ / B2□の取付イメージを示します。

L型オートスイッチ -A2V□および -B3C□はイメージが異なります。

取付位置はストローク位置に合わせて調整願います。オートスイッチの詳細は JEP オートスイッチ (P.573 ~ P.582) を参照願います。

オートスイッチを装着する位置や向きによって、オートスイッチがロボットハンドから飛び出す場合があります。

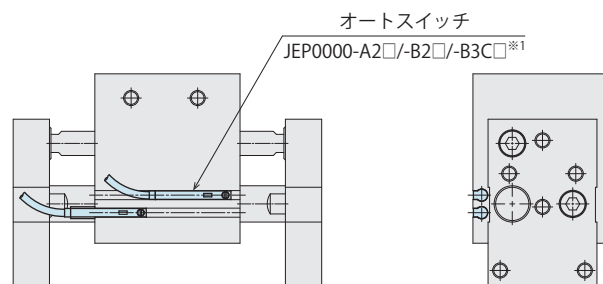
● WPF0120用



注意事項:

※1. JEP0000-B3C□ は本図イメージと異なります。

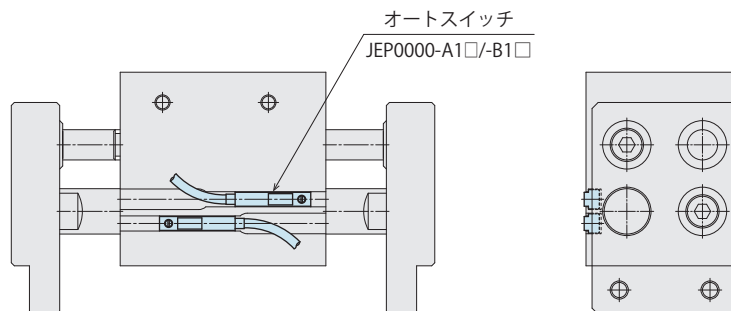
● WPF0160用



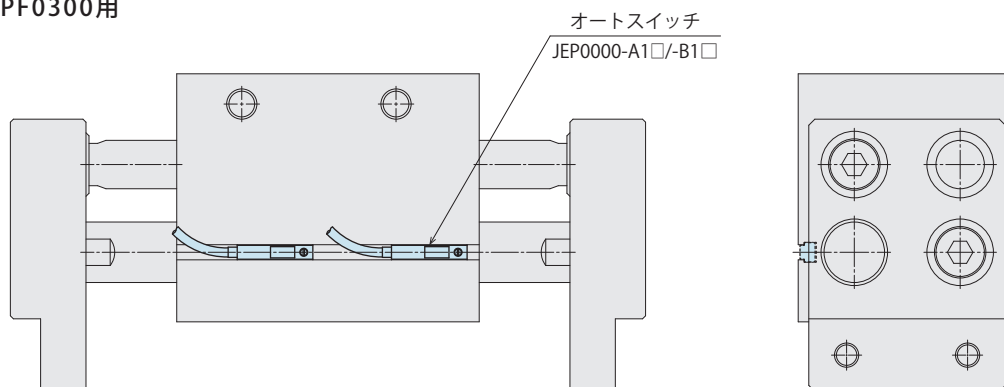
注意事項:

※1. JEP0000-B3C□ は本図イメージと異なります。

● WPF0200用

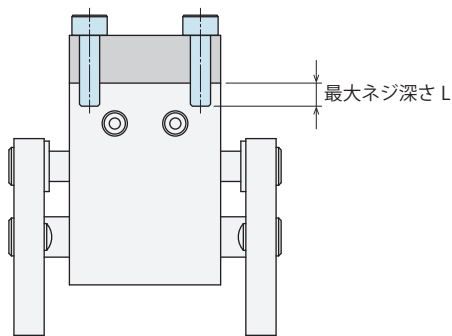


● WPF0300用



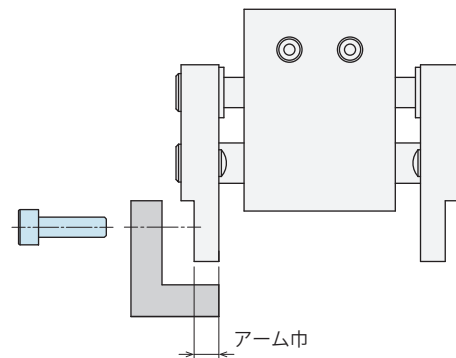
● 取付方法

● 本体締付トルク：軸方向取付け



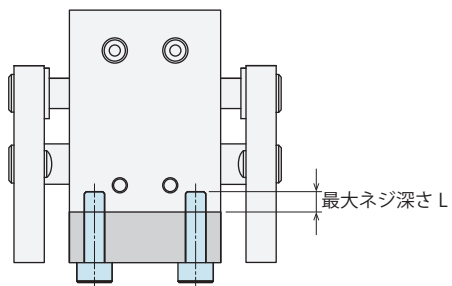
形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPF0100	M4×0.7	2.5	5
WPF0120	M4×0.7	2.5	5
WPF0160	M5×0.8	5.0	7
WPF0200	M6×1	7.9	8
WPF0300	M8×1.25	15.4	9

● レバー締付トルク



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	アーム巾 (mm)
WPF0100	M3×0.5	1.1	6
WPF0120	M4×0.7	2.5	8
WPF0160	M5×0.8	5.0	12
WPF0200	M6×1	7.9	10
WPF0300	M8×1.25	15.4	15

● 本体締付トルク：ボディ横方向ザグリ取付け



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPF0100	M4×0.7	2.5	5
WPF0120	M4×0.7	2.5	5
WPF0160	M5×0.8	5.0	7
WPF0200	M6×1	7.9	8
WPF0300	M8×1.25	15.4	9

位置決め
+
クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品
搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー
ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エースビード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

エア

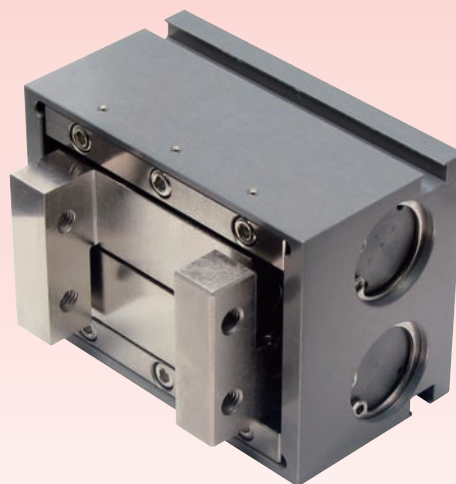
スイングクランプ

WHC

Parallel Robotic Hand Gripper

薄型平行ハンド

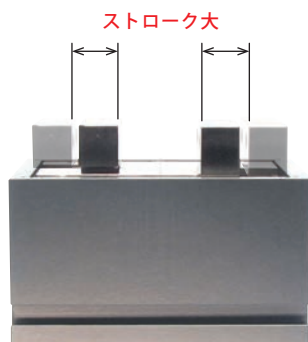
Model WPH



コンパクトで高い把持力を実現！
位置確認用オートスイッチが取付可能

- 大きなストローク

開閉時のストロークが大きく、様々なサイズのワークを把持できます。



- コンパクトで高い把持力

2つのシリンダによりコンパクトかつ安定した高い把持力を兼ね備えました。

高さ方向を大幅に小型化することにより、干渉が少なくなり、スペースの有効化を実現します。



- 高精度・高剛性

クロスローラーガイド構造により高精度な開閉機能と高い剛性を実現しました。

位置再現精度：±0.01mm

- 軽量化

ロボットの可搬質量を最大限利用可能にするため、小型かつ軽量化を実現しました。

- 長寿命

強固な内部構造で耐久性に優れています。

- オートスイッチ取付可能

位置確認用のオートスイッチが簡単に取付・調整可能です。

● 形式表示

WPH 010 0 - A2 S

1

2

3

4

※ 製品には 1 2 のみマーキングしています。
スイッチが必要な場合は、3 4 も加えた形式でご発注ください。

1 シリンダ内径

010 : φ10 mm
016 : φ16 mm
020 : φ20 mm

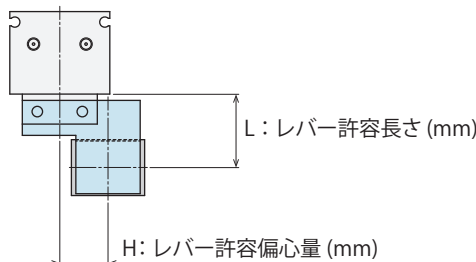
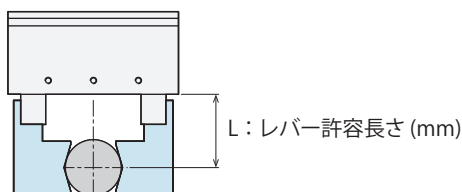
2 デザイン No.

0 : 製品のバージョン情報です。

● 仕様

形式			WPH0100	WPH0160	WPH0200
シリンダ内径		mm	10	16	20
把持力 ※ ¹ (供給エア圧：0.5MPa 時)	クローズ側	N	33	86	135
全ストローク		mm	15	20	20
位置再現精度 ※ ²		mm	±0.01		
ストローク誤差		mm	オープン状態：-0.5 ～ +1 / クローズ状態：-1 ～ +0.5		
レバー許容長さ L (供給エア圧：0.5MPa 時) ※ ³		mm	40	50	60
レバー許容偏心量 H (供給エア圧：0.5MPa 時) ※ ³		mm	20	30	40
最大サイクル / 分			80		
シリンダ容量 (空動作時)		cm ³	1.2	4.0	6.3
最高使用圧力		MPa	0.7		
最低作動圧力		MPa	0.15		
耐圧		MPa	1.05		
使用温度範囲		℃	5 ～ 60		
使用流体			ドライエア		
質量		kg	0.14	0.32	0.7

注意事項 ※1. 把持力は、ハンド先端を基準とした計算値を示します。
※2. 同一条件下 (無負荷時) の位置再現精度を示します。
※3. L : レバー許容長さ (mm)、H : レバー許容偏心量 (mm) を示します。(供給エア圧：0.5MPa 時)



3 オートスイッチ種別

無記号 : オートスイッチなし
A1 / A2 : 2線式有接点オートスイッチ (リード線1m)
A1L / A2L : 2線式有接点オートスイッチ (リード線3m)
A2V : 2線式有接点L型オートスイッチ (リード線1m)
A2VL : 2線式有接点L型オートスイッチ (リード線3m)
B1 / B2 : 3線式無接点オートスイッチ (リード線1m)
B1L / B2L : 3線式無接点オートスイッチ (リード線3m)
B3C : 3線式無接点L型オートスイッチ (リード線1m)
B3CL : 3線式無接点L型オートスイッチ (リード線3m)

● 適用表

形式	A1□	A2□	B1□	B2□	B3C□
WPH0100		●		●	●
WPH0160		●		●	●
WPH0200	●		●		

※ オートスイッチの詳細は、P.573~P.582を参照願います。
※ 弊社以外のオートスイッチを使用する場合は、各メーカーの仕様をご確認ください。

4 オートスイッチ付属数量 ※3 オートスイッチ必要時のみ

無記号 : 2個
S : 1個

位置決め
+
クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品
搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ
WVA

ピンクランプ
SWP

ハイパワー
ブルクランプ
WPT

ロケートハンド
WKH

ホールグリッパ
WKK

昇降
ホールクランプ
SWJ

キャッチシリンダ
WKA

ロボットハンド

WPW-C
WPS-C
WPA
WPB
WPE
WPF
WPH
WPJ
WPP
WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP
JES

ハイパワーエア
ホールクランプ
SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ
WHE

ハイパワーエア
リンククランプ
WCE

エア
ホールクランプ
SWA

エア
スイングクランプ
WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ
WHD

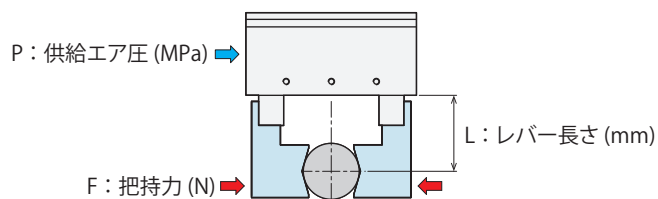
エア
リンククランプ
WCA

エアスピード
コントロールバルブ
BZW

マニホールド
ブロック
WHZ-MD

エア
スイングクランプ
WHC

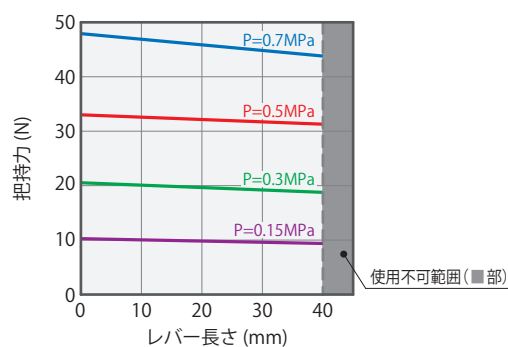
● 把持力線図



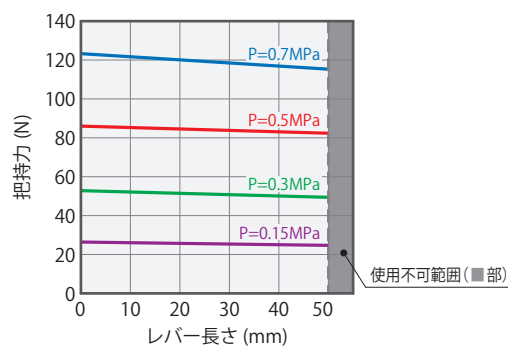
注意事項

1. 本表およびグラフは、F: 把持力 (N)、P: 供給エア圧 (MPa)、L: レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。

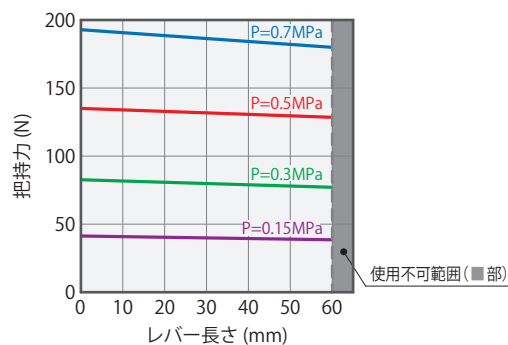
WPH0100						
(N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	5	10	15	20	30	40
0.7	48	47	47	46	45	44
0.5	34	34	33	33	32	31
0.3	21	20	20	20	19	19
0.15	10	10	10	10	10	9



WPH0160						
(N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	5	10	20	30	40	50
0.7	123	122	121	119	117	115
0.5	88	87	86	85	84	82
0.3	53	52	52	51	50	49
0.15	26	26	26	25	25	25

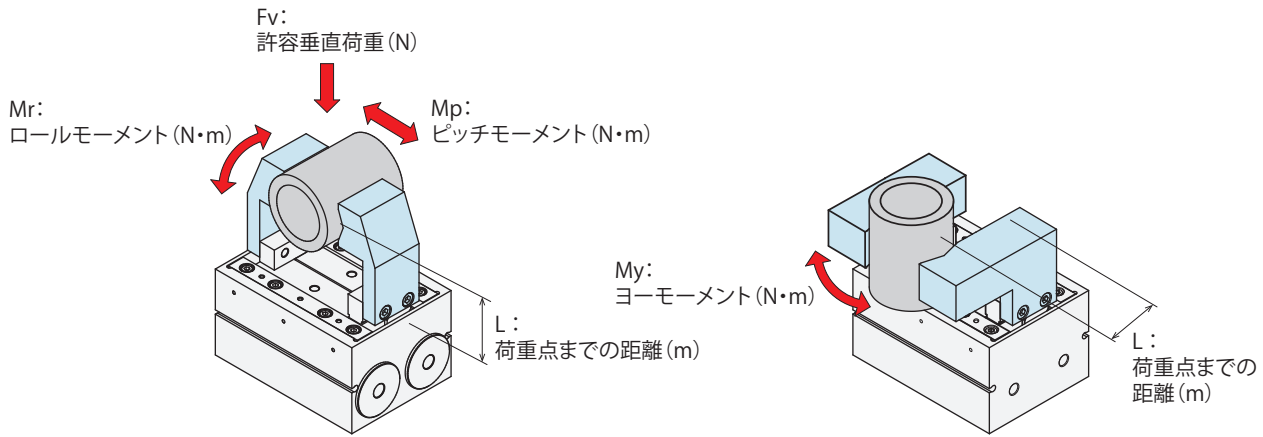


WPH0200						
(N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	10	20	30	40	50	60
0.7	192	189	187	185	182	180
0.5	137	135	134	132	130	128
0.3	82	81	80	79	78	77
0.15	41	41	40	40	39	39



● 許容荷重と許容モーメント

形式	Fv：許容垂直荷重 (N)	最大許容モーメント (N・m)		
		Mp：ピッチモーメント	My：ヨーモーメント	Mr：ロールモーメント
WPH0100	310	1.0	1.0	2.8
WPH0160	430	2.0	2.0	3.8
WPH0200	810	5.7	5.7	11.4



注意事項

1. 上表は、静荷重時の数値を示します。
2. Fv：許容垂直荷重 (N)、Mp：ピッチモーメント (N・m)、My：ヨーモーメント (N・m)、Mr：ロールモーメント (N・m) の作用する方向は、上図矢印の方向を示します。

● 許容荷重計算式

$$F：許容荷重 (N) = \frac{M：最大許容モーメント (N・m)}{L：荷重点までの距離 (m)}$$

位置決め

クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

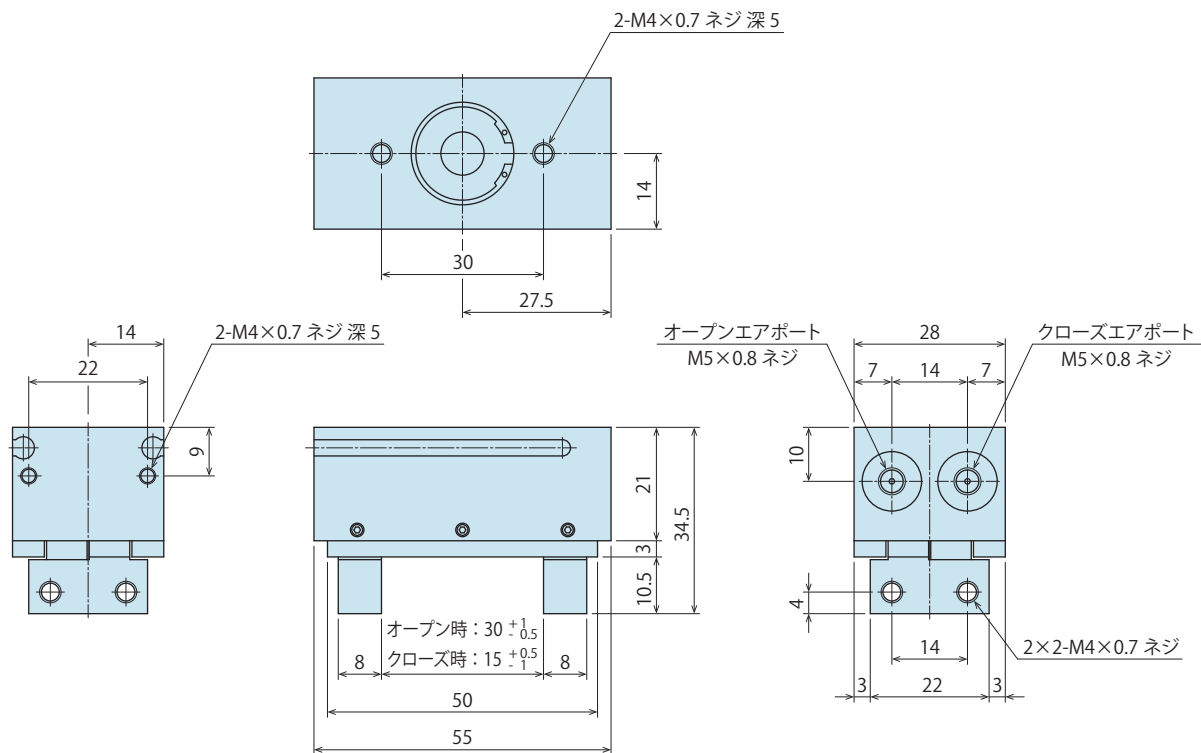
エア

スイングクランプ

WHC

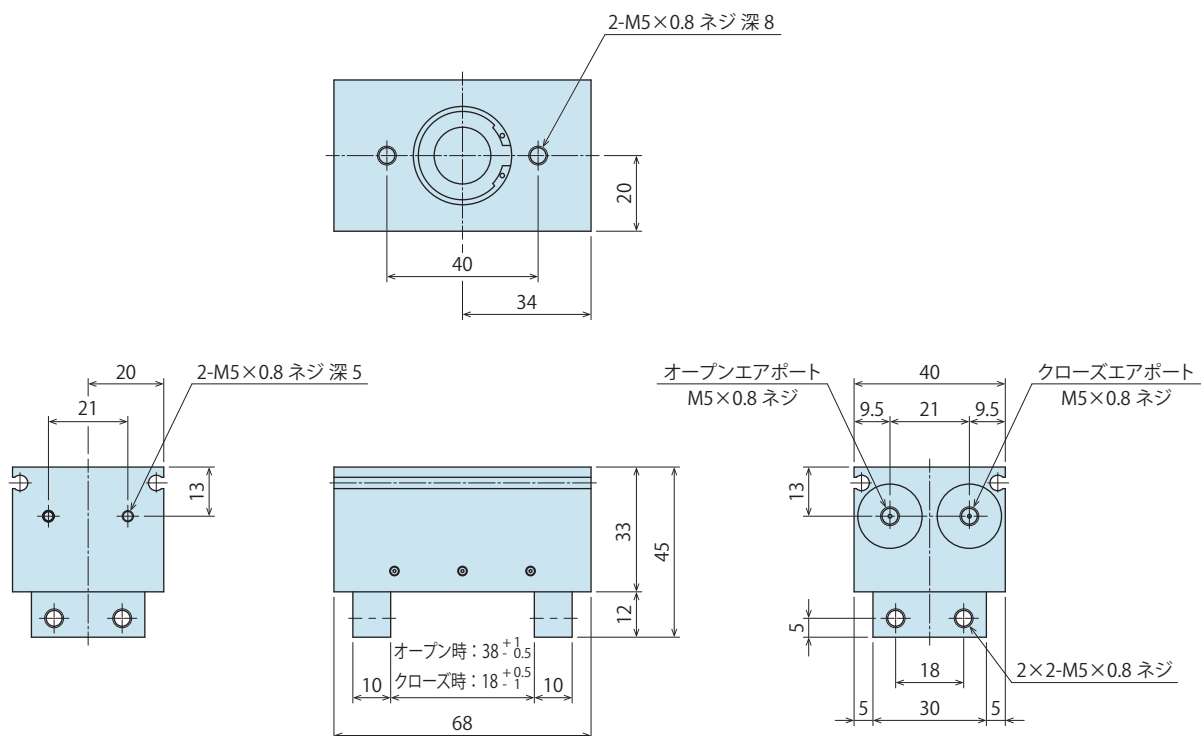
● 外形寸法：WPH0100

※ 本図は WPH0100 のオープン状態を示します。



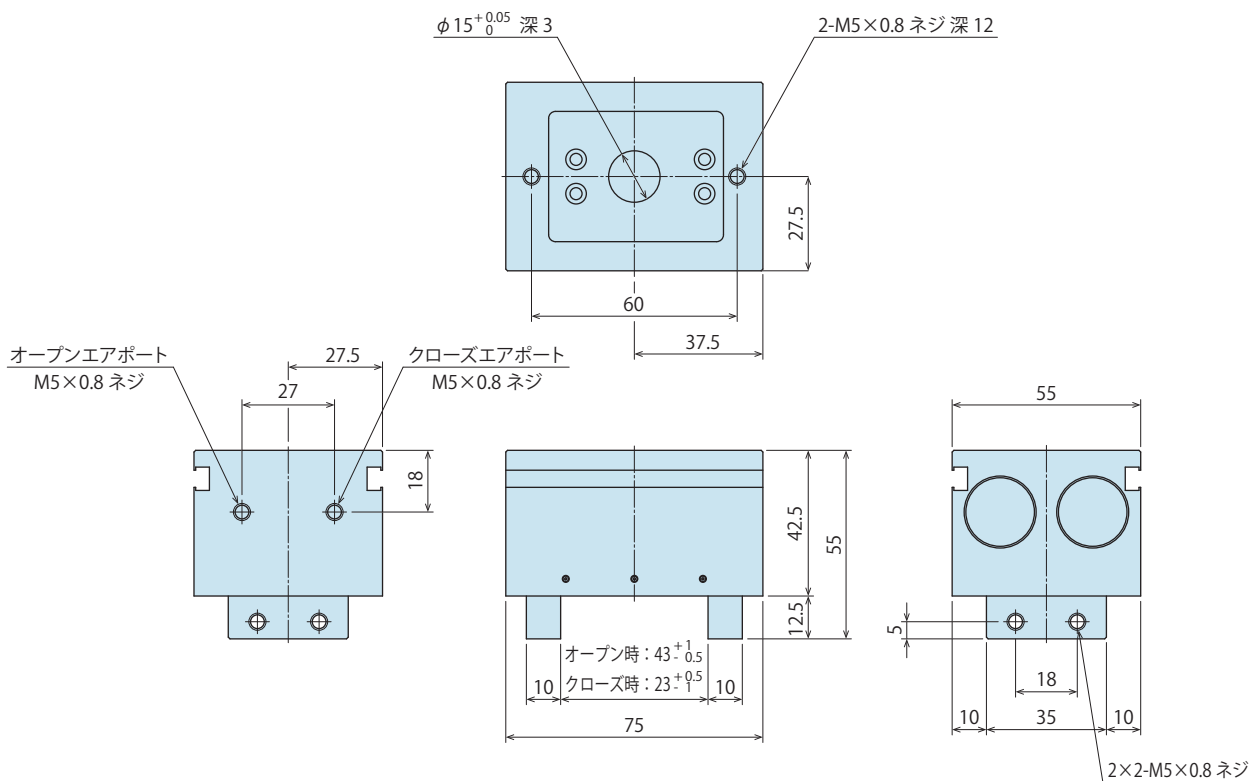
● 外形寸法：WPH0160

※ 本図は WPH0160 のオープン状態を示します。



● 外形寸法：WPH0200

※ 本図は WPH0200 のオープン状態を示します。



位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他

パレットグリッパ
WVA
ピンクランプ
SWP
ハイパワー ブルクランプ
WPT
ロケートハンド
WKH
ホールグリッパ
WKK
昇降
ホールクランプ
SWJ
キャッチシリンダ
WKA
ロボットハンド
WPW-C
WPS-C
WPA
WPB
WPE
WPF
WPH
WPJ
WPP
WPQ
オートスイッチ 動作確認
JEP
JES
ハイパワーエア ホールクランプ
SWE
ハイパワーエア スイングクランプ
WHE
ハイパワーエア リンククランプ
WCE
エア ホールクランプ
SWA
エア スイングクランプ
WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ
WHD
エア リンククランプ
WCA
エアスピード コントロールバルブ
BZW
マニホールド ブロック
WHZ-MD
エア スイングクランプ
WHC

● 外形寸法：オートスイッチ

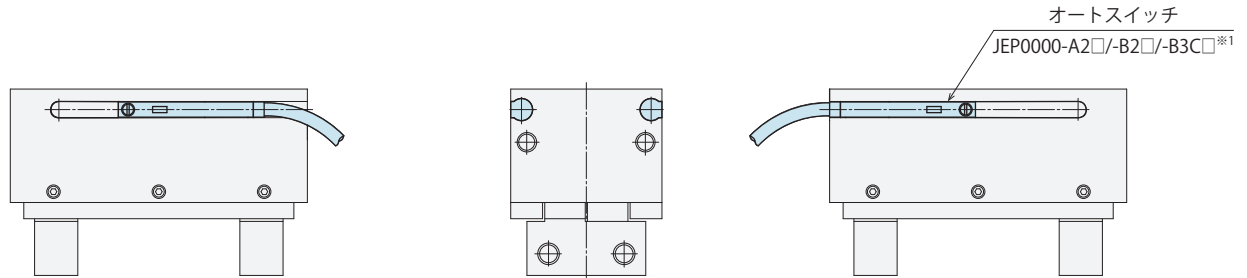
※ 本図はオートスイッチ JEP0000-A1□ / A2□および JEP0000-B1□ / B2□の取付イメージを示します。

L型オートスイッチ -A2V□および -B3C □はイメージが異なります。

取付位置はストローク位置に合わせて調整願います。

オートスイッチを装着する位置や向きによって、オートスイッチがロボットハンドから飛び出す場合があります。

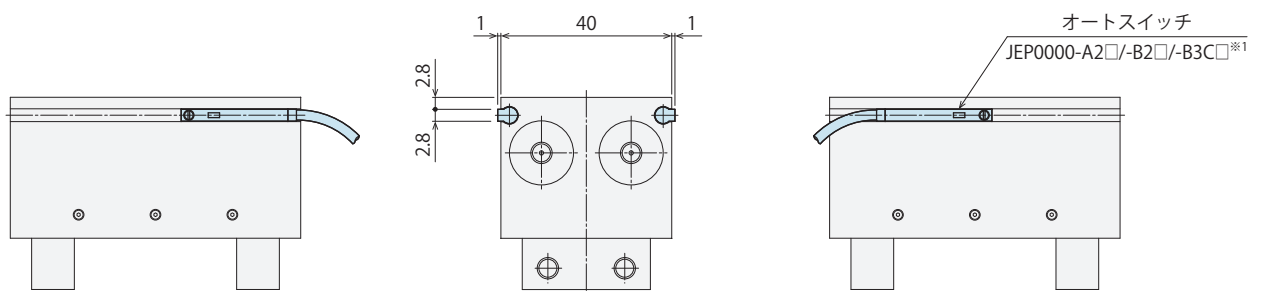
● WPH0100用



注意事項:

※1. JEP0000-A2V□/-B3C□ は本図寸法と異なります。

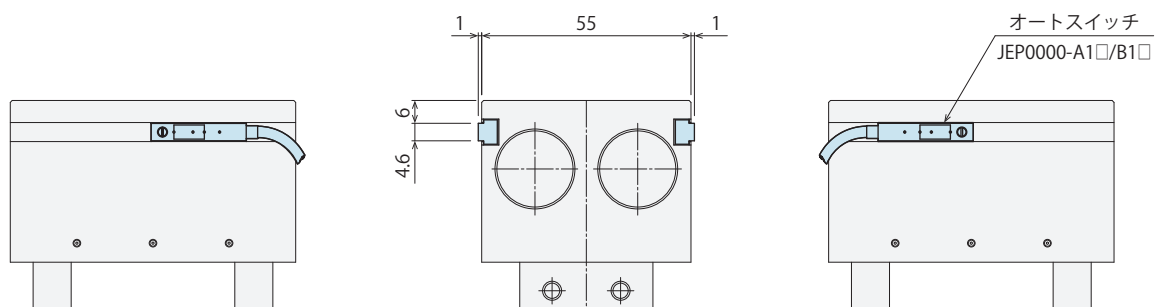
● WPH0160用



注意事項:

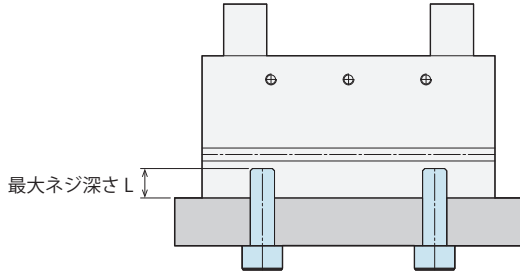
※1. JEP0000-A2V□/-B3C□ は本図寸法と異なります。

● WPH0200用



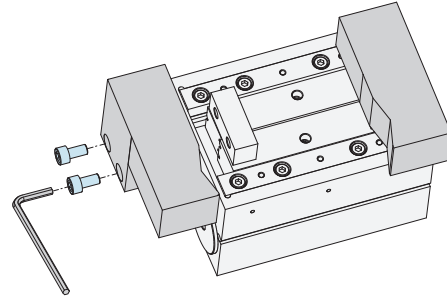
● 取付方法

● 本体締付トルク



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPH0100	M4×0.7	2.5	5
WPH0160	M5×0.8	5.0	8
WPH0200	M5×0.8	5.0	12

● レバー締付トルク



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPH0100	M4×0.7	2.5	8
WPH0160	M5×0.8	5.0	10
WPH0200	M5×0.8	5.0	10

位置決め

クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリップ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケットハンド

WKH

ホールグリップ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア
ホールクランプ

SWA

エア
スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア
リンククランプ

WCA

エアスピード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

エア
スイングクランプ

WHC

Angular Gripper 支点ハンド

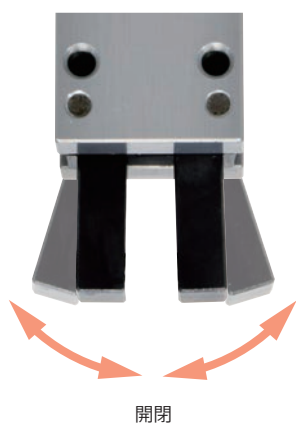
Model WPJ



コンパクトで高い把持力を実現！
位置確認用オートスイッチが取付可能

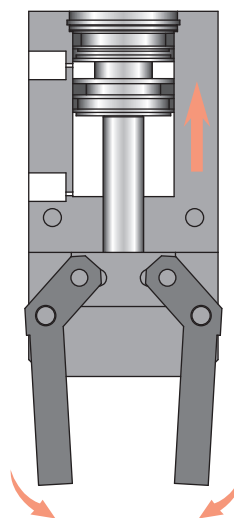
- 大きく開閉するアーム

アームが大きく開閉するため、ワークとの衝突や干渉を防止できます。



- スムーズな動作

アームとシリンダユニットはダイレクトカム構造により接続されているため、スムーズな動作を実現しました。



- 高い耐久性

ダイレクトカム構造により高い耐久性を実現しました。

- 軽量化

ロボットの可搬質量を最大限利用可能にするため、小型かつ軽量化を実現しました。

- 長寿命

強固な内部構造で耐久性に優れています。

- オートスイッチ取付可能

位置確認用のオートスイッチが簡単に取付・調整可能です。
※ WPJ0120 はオートスイッチの直取付けができません。

● 形式表示

WPJ 020 0 - A1 S

1 2 3 4

※ 製品には 1 2 のみマーキングしています。
スイッチが必要な場合は、3 4 も加えた形式でご発注ください。

1 シリンダ内径

012 : φ12 mm (単動式・ノルマルオープンタイプ)
016 : φ16 mm
020 : φ20 mm
025 : φ25 mm
030 : φ30 mm
040 : φ40 mm

2 デザイン No.

0 : 製品のバージョン情報です。

● 仕様

形式			WPJ0120 ※1	WPJ0160	WPJ0200	WPJ0250	WPJ0300	WPJ0400		
シリンダ内径			mm	12	16	20	25	30	40	
把持力 ※2 (供給エア圧：0.5MPa 時)	クローズ側	N	16.5	27.5	43.2	76.5	130	216		
		開き角度		°	-14 ～ +30	-5 ～ +15	-5 ～ +20	-5 ～ +20	-5 ～ +20	-5 ～ +25
位置再現精度 ※3		mm	±0.1							
角度誤差 (片側)		°	オープン状態：-2 ～ +5 / クローズ状態：-5 ～ +2							
レバー許容長さ L (供給エア圧：0.5MPa 時) ※4		mm	25	50	80	90	100	120		
最大サイクル / 分			80				60			
シリンダ容量 (空動作時)		クローズ側	cm ³	0.2	0.3	0.6	1.2	2.4	5.1	
	オープン側	cm ³	0.3	0.4	0.8	1.6	2.8	6.0		
最高使用圧力			MPa	0.7						
最低作動圧力			MPa	0.5	0.2					
耐圧			MPa	1.05						
使用温度範囲			℃	5 ～ 60						
使用流体				ドライエア						
質量			kg	0.03	0.10	0.25	0.30	0.40	0.74	

注意事項 ※1. WPJ0120 のみ単動式ノルマルオープンタイプとなります。
※2. 把持力は、アーム先端を基準とした計算値を示します。
※3. 同一条件下 (無負荷時) の位置再現精度を示します。
※4. L : レバー許容長さ (mm) を示します。(供給エア圧: 0.5MPa 時)

3 オートスイッチ種別

無記号 : オートスイッチなし
A1 / A2 : 2線式有接点オートスイッチ (リード線1m)
A1L / A2L : 2線式有接点オートスイッチ (リード線3m)
A2V : 2線式有接点L型オートスイッチ (リード線1m)
A2VL : 2線式有接点L型オートスイッチ (リード線3m)
B1 / B2 : 3線式無接点オートスイッチ (リード線1m)
B1L / B2L : 3線式無接点オートスイッチ (リード線3m)
B3C : 3線式無接点L型オートスイッチ (リード線1m)
B3CL : 3線式無接点L型オートスイッチ (リード線3m)

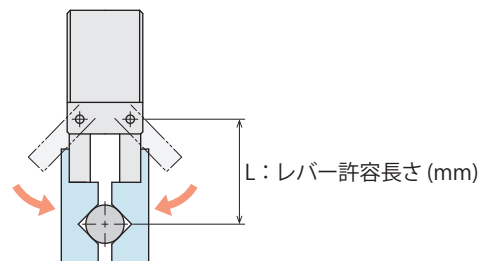
● 適用表

形式	A1□	A2□	B1□	B2□	B3C□
WPJ0120	オートスイッチ取付不可				
WPJ0160		●		●	●
WPJ0200	●		●		
WPJ0250	●		●		
WPJ0300	●		●		
WPJ0400	●		●		

※ オートスイッチの詳細は、P.573~P.582を参照願います。
※ 弊社以外のオートスイッチを使用する場合は、各メーカーの仕様をご確認ください。

4 オートスイッチ付属数量 ※3 オートスイッチ必要時のみ

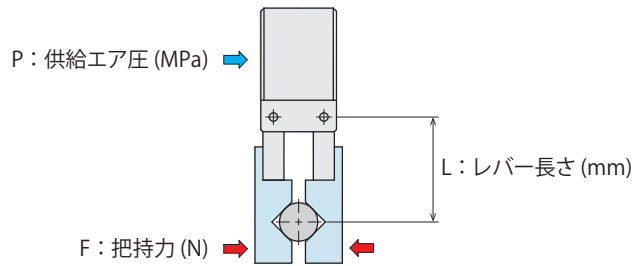
無記号 : 2個
S : 1個



位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他

パレットグリッパ
WVA
ピンクランプ
SWP
ハイパワー ブルクランプ
WPT
ロケートハンド
WKH
ホールグリッパ
WKK
昇降 ホールクランプ
SWJ
キャッチシリンダ
WKA
ロボットハンド
WPW-C
WPS-C
WPA
WPB
WPE
WPF
WPH
WPJ
WPP
WPQ
オートスイッチ 動作確認
JEP
JES
ハイパワーエア ホールクランプ
SWE
ハイパワーエア スイングクランプ
WHE
ハイパワーエア リンククランプ
WCE
エア ホールクランプ
SWA
エア スイングクランプ
WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ
WHD
エア リンククランプ
WCA
エアスピード コントロールバルブ
BZW
マニホールド ブロック
WHZ-MD
エア スイングクランプ
WHC

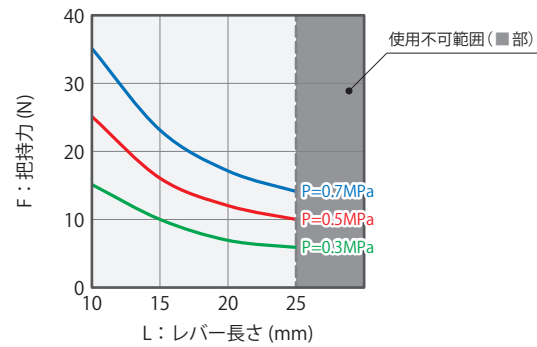
● 把持力線図



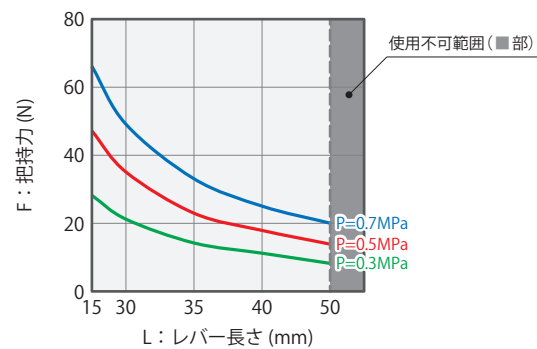
注意事項

1. 本表およびグラフは、F : 把持力 (N)、P : 供給エア圧 (MPa)、L : レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。

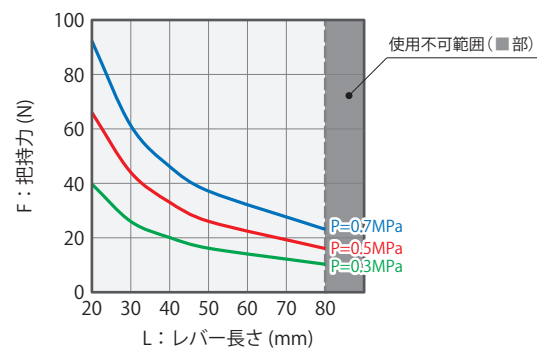
WPJ0120					(N)
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	10	15	20	25	
0.7	35	23	17	14	
0.5	25	16	12	10	
0.3	15	10	7	6	



WPJ0160						(N)
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	15	20	30	40	50	
0.7	66	49	33	25	20	
0.5	47	35	23	18	14	
0.3	28	21	14	11	8	



WPJ0200						(N)
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	20	30	40	50	80	
0.7	92	61	46	37	23	
0.5	66	44	33	26	16	
0.3	40	26	20	16	10	



位置決め
+
クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

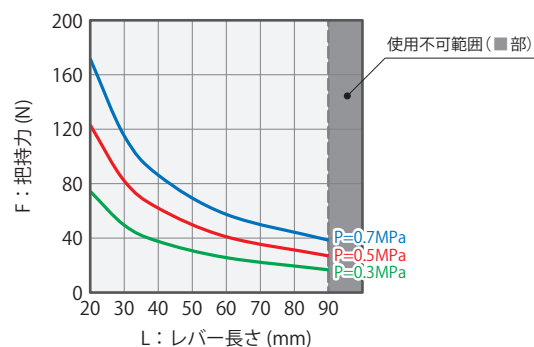
電動製品
搬送製品

注意事項・その他

WPJ0250

(N)

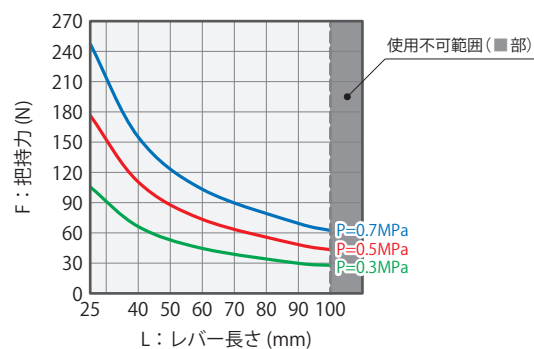
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	20	30	40	60	90
0.7	172	115	86	57	38
0.5	123	82	62	41	27
0.3	74	49	37	25	16



WPJ0300

(N)

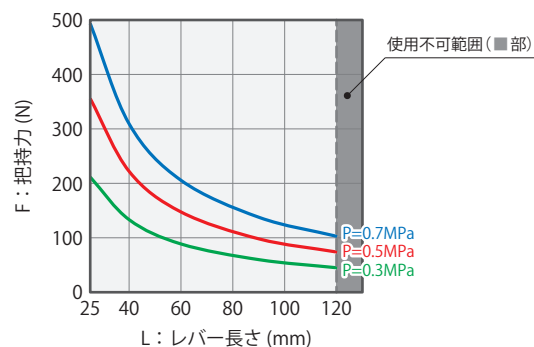
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	25	40	60	90	100
0.7	248	155	103	69	62
0.5	177	111	74	49	44
0.3	106	66	44	29	27



WPJ0400

(N)

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	25	40	60	90	120
0.7	495	310	206	138	103
0.5	354	221	147	98	74
0.3	212	133	88	59	44

パレットグリップ
WVAピンクランプ
SWPハイパワー
ブルクランプ
WPTロケートハンド
WKHホールグリップ
WKK昇降
ホールクランプ
SWJキャッチシリンダ
WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア
ホールクランプ

SWA

エア
スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア
リンククランプ

WCA

エアシード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

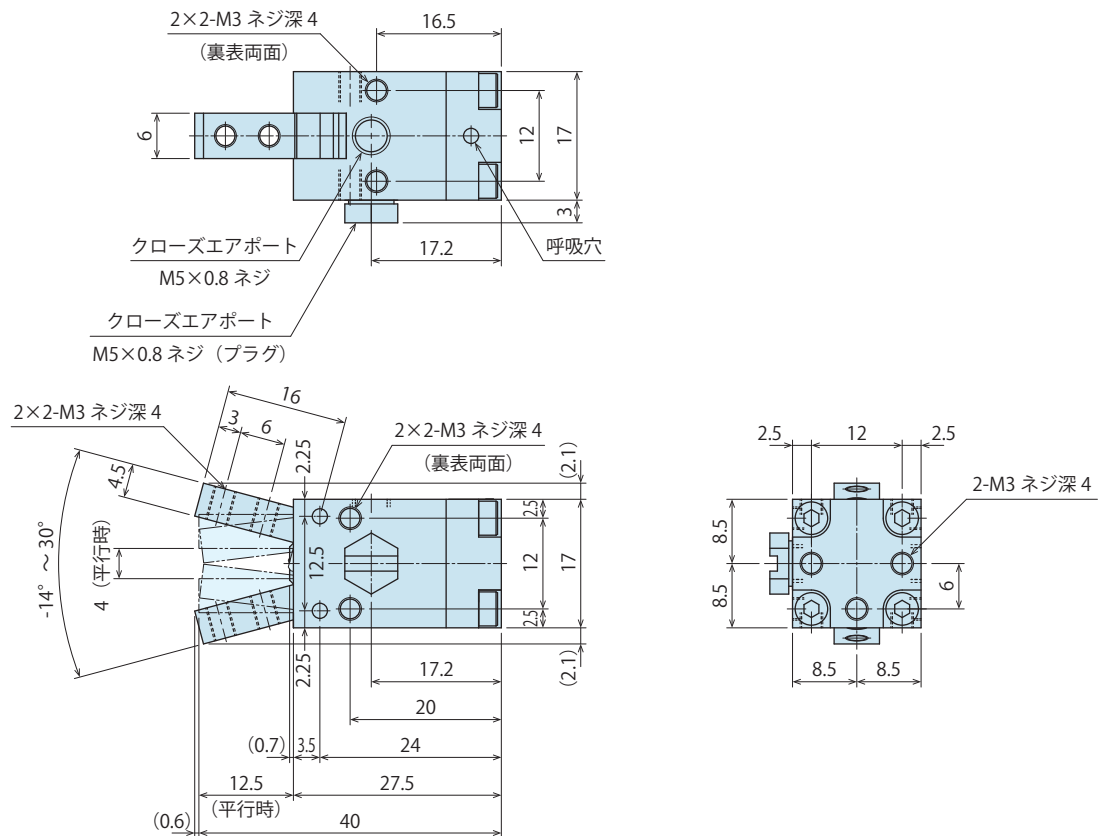
WHZ-MD

エア
スイングクランプ

WHC

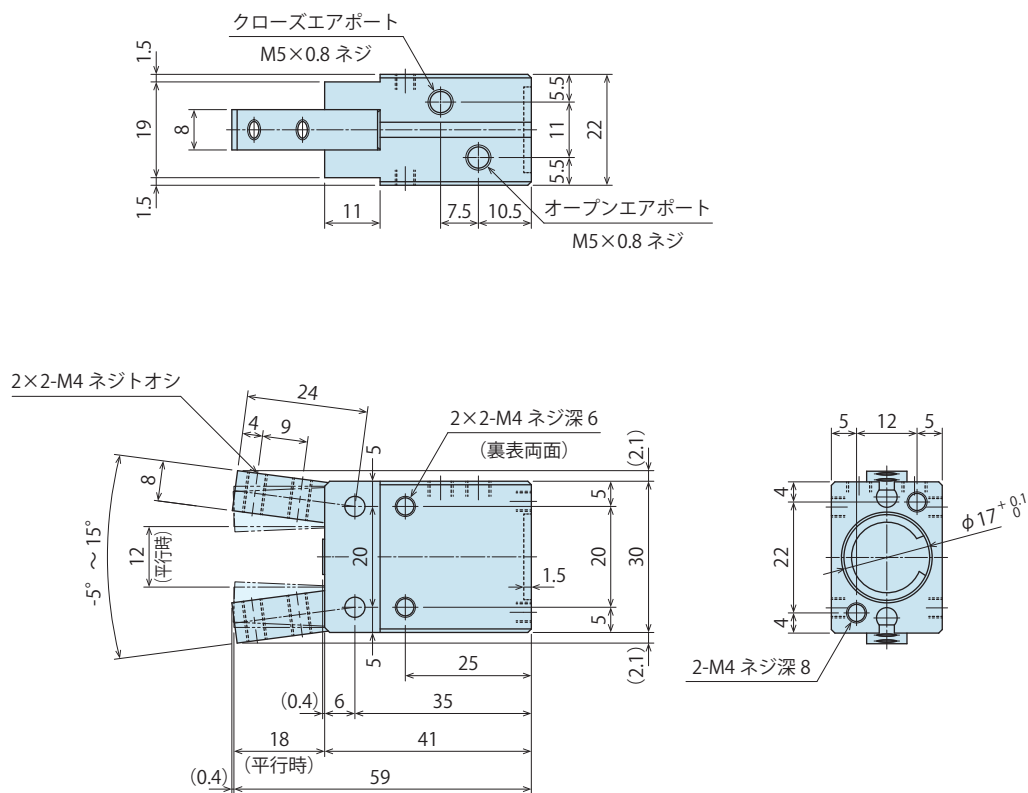
● 外形寸法：WPJ0120

※ 本図は WPJ0120 のオープン状態を示します。



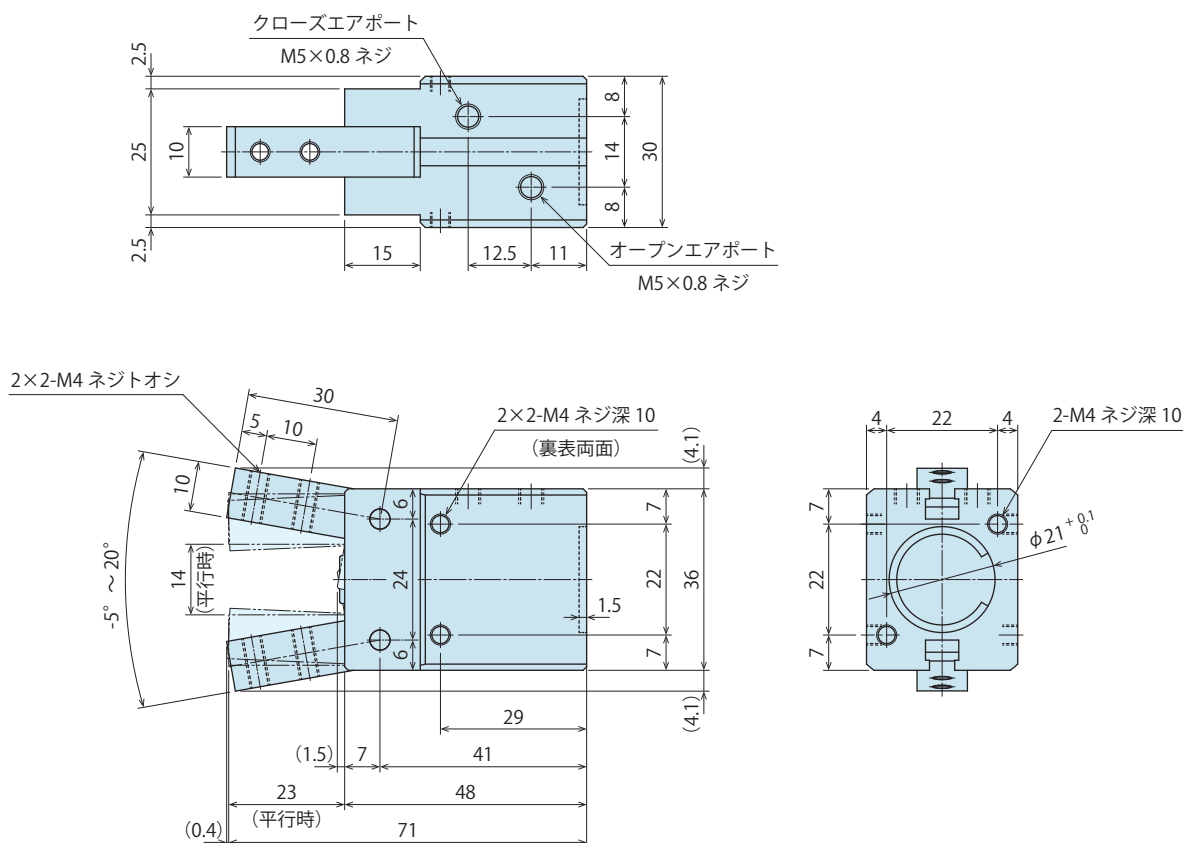
● 外形寸法：WPJ0160

※ 本図は WPJ0160 のオープン状態を示します。



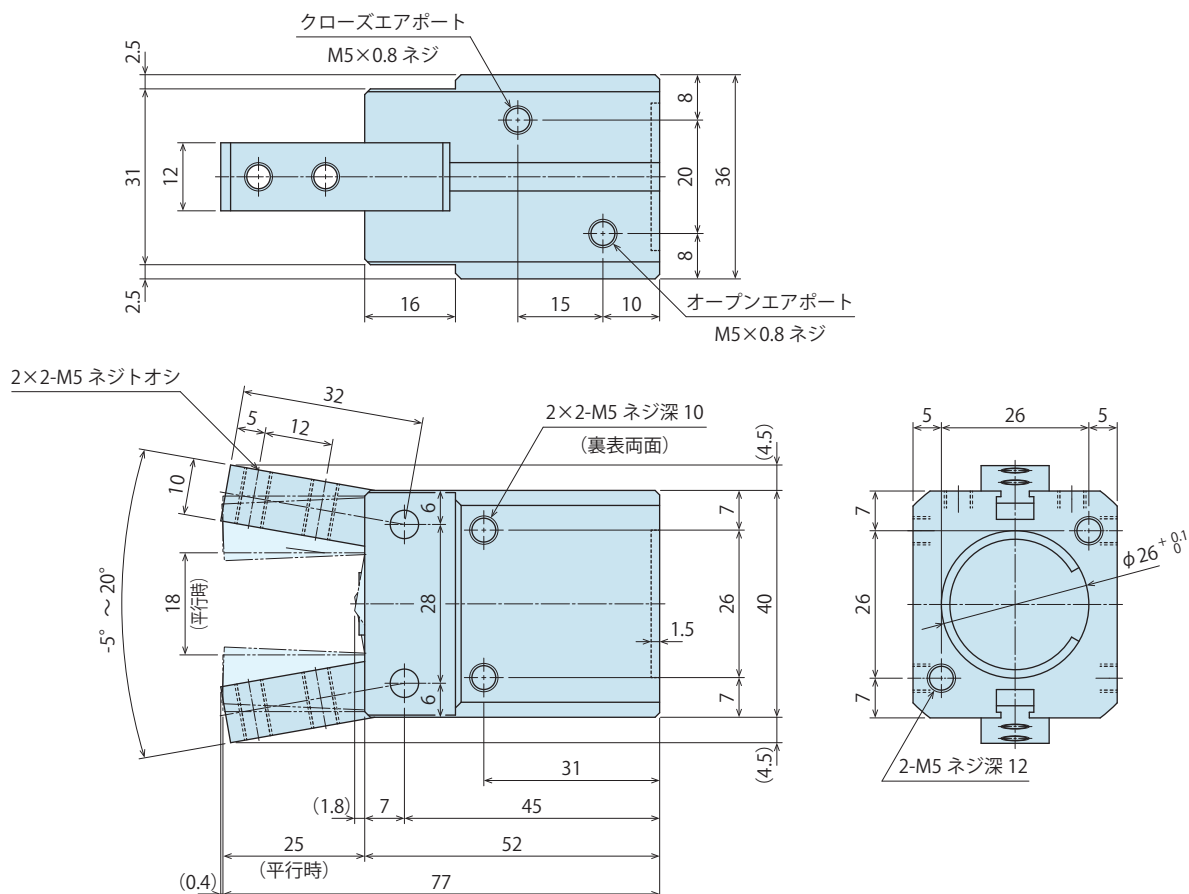
● 外形寸法：WPJ0200

※ 本図は WPJ0200 のオープン状態を示します。



● 外形寸法：WPJ0250

※ 本図は WPJ0250 のオープン状態を示します。



位置決め

クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

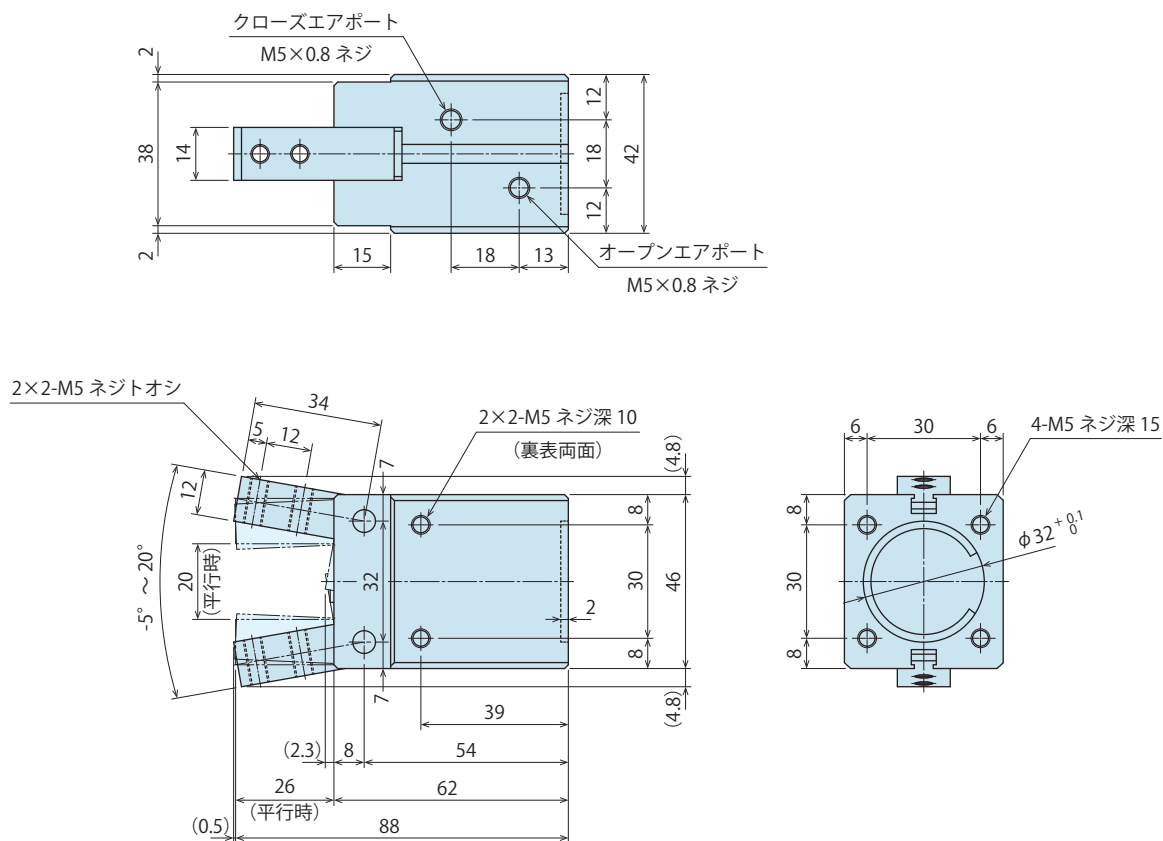
エア

スイングクランプ

WHC

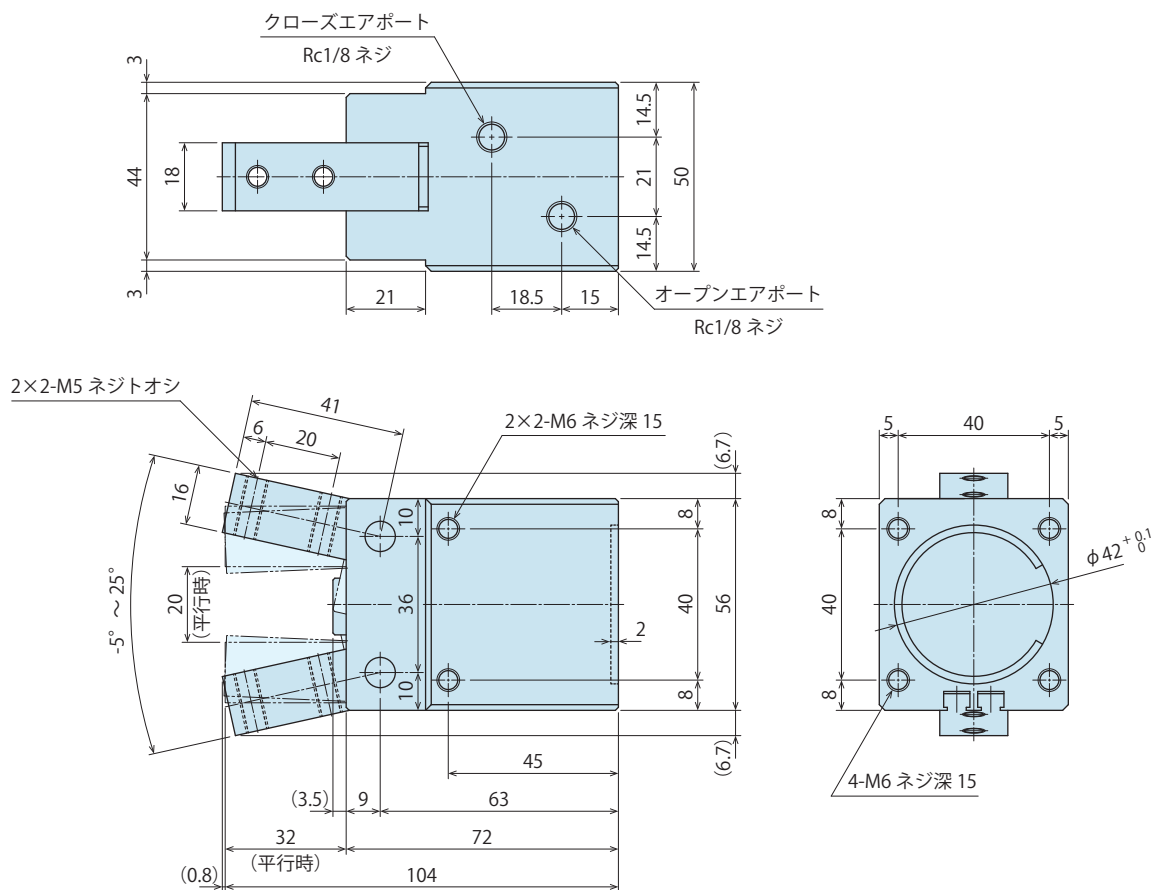
● 外形寸法：WPJ0300

※ 本図は WPJ0300 のオープン状態を示します。



● 外形寸法：WPJ0400

※ 本図は WPJ0400 のオープン状態を示します。



 MEMO

位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他

パレットグリッパ
WVA
ピンクランプ
SWP
ハイパワー ブルクランプ
WPT
ロケートハンド
WKH
ホールグリッパ
WKK
昇降 ホールクランプ
SWJ
キャッチシリンダ
WKA
ロボットハンド
WPW-C
WPS-C
WPA
WPB
WPE
WPF
WPH
WPJ
WPP
WPQ
オートスイッチ 動作確認
JEP
JES
ハイパワーエア ホールクランプ
SWE
ハイパワーエア スイングクランプ
WHE
ハイパワーエア リンククランプ
WCE
エア ホールクランプ
SWA
エア スイングクランプ
WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ
WHD
エア リンククランプ
WCA
エアスピード コントロールバルブ
BZW
マニホールド ブロック
WHZ-MD
エア スイングクランプ
WHC

● 外形寸法：オートスイッチ

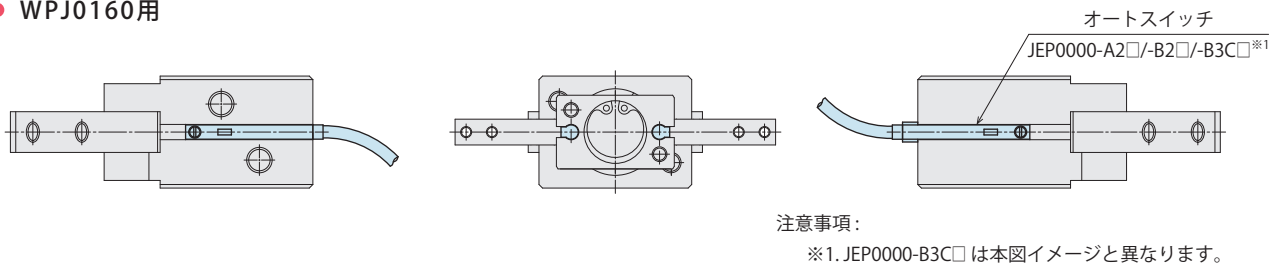
※ 本図はオートスイッチ JEP0000-A1□ / A2□および JEP0000-B1□ / B2□の取付イメージを示します。

L型オートスイッチ -A2V□および -B3C□はイメージが異なります。

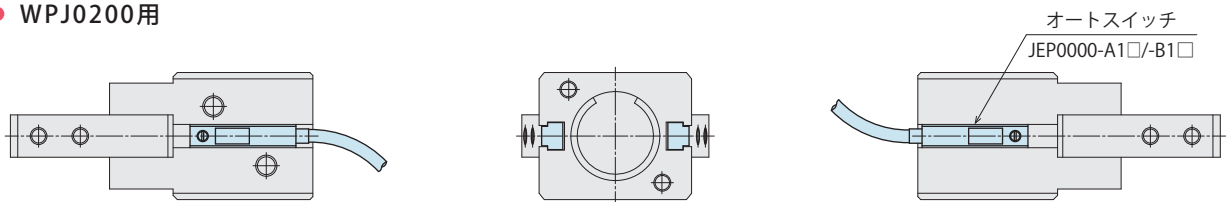
取付位置はストローク位置に合わせて調整願います。オートスイッチの詳細は JEP オートスイッチ (P.573 ~ P.582) を参照願います。

オートスイッチを装着する位置や向きによって、オートスイッチがロボットハンドから飛び出す場合があります。

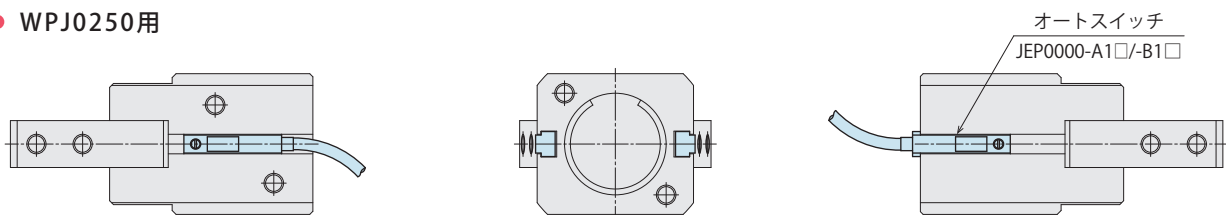
● WPJ0160用



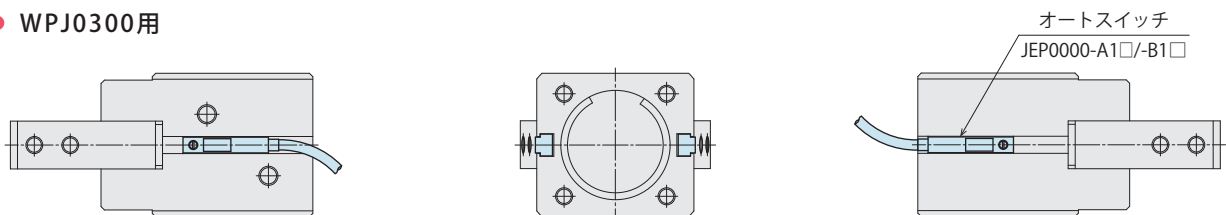
● WPJ0200用



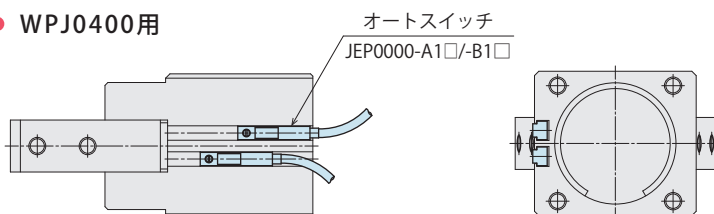
● WPJ0250用



● WPJ0300用

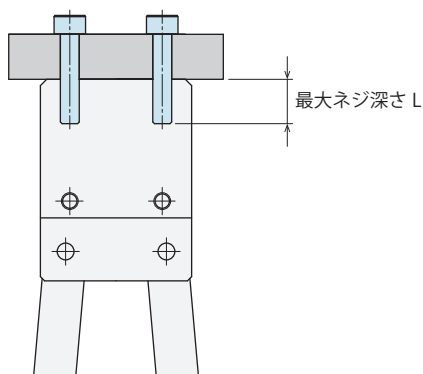


● WPJ0400用



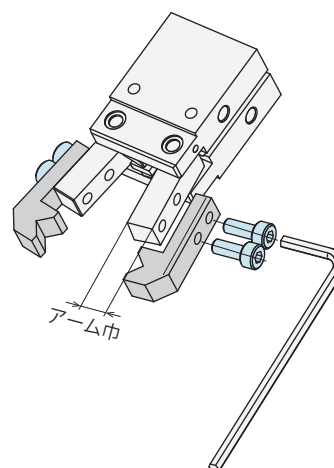
● 取付方法

● 本体締付トルク：軸方向取付け



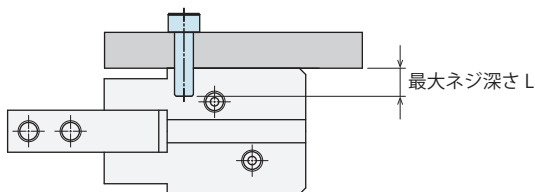
形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPJ0120	M3×0.5	1.1	4
WPJ0160	M4×0.7	2.5	8
WPJ0200	M4×0.7	2.5	10
WPJ0250	M5×0.8	5.0	12
WPJ0300	M5×0.8	5.0	15
WPJ0400	M6×1	7.9	15

● レバー締付トルク



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	アーム巾 (mm)
WPJ0120	M3×0.5	1.1	4
WPJ0160	M4×0.7	2.5	8
WPJ0200	M4×0.7	2.5	10
WPJ0250	M5×0.8	5.0	10
WPJ0300	M5×0.8	5.0	12
WPJ0400	M6×1	7.9	16

● 本体締付トルク：ボディタップ取付け



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPJ0120	M3×0.5	1.1	4
WPJ0160	M4×0.7	2.5	6
WPJ0200	M4×0.7	2.5	10
WPJ0250	M5×0.8	5.0	10
WPJ0300	M5×0.8	5.0	10
WPJ0400	M6×1	7.9	15

位置決め
+
クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品
搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー
ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア
ホールクランプ

SWA

エア
スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア
リンククランプ

WCA

エアスピード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

エア
スイングクランプ

WHC

Three-Jaw Chuck

3方チャック

Model WPP



大きなストロークと高い把持力を兼備！
コンパクト・軽量・高出力・高剛性・長寿命！

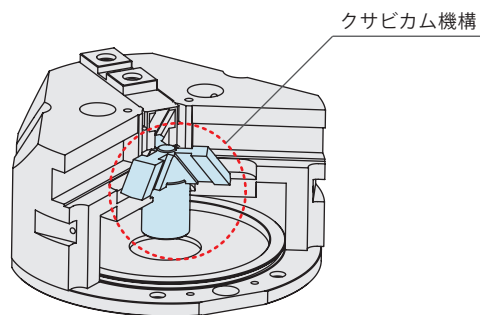
● コンパクト・軽量

大幅に高さ寸法を削減し、スペースの有効化を実現しました。



● 高く安定した把持力

クサビカム機構で強力な把持力を発揮します。
また、ストロークエンド付近でもガタツキがなく、安定かつ強力な把持を行います。



● 大きなストローク

T型スライドガイドにより、爪の許容ストロークを最大化しました。



● 高剛性

メタルガイドの適用で高剛性を実現しました。

● 長寿命

異物や切削油に強い構造で、耐久性に優れています。

● 動作確認用近接スイッチ取付可能

位置確認用の近接スイッチが簡単に取付・調整可能です。

● 形式表示

WPP 030 0 - P2 S - C

1 2 3 4 5

※ 製品には 1 2 のみマーキングしています。スイッチが必要な場合は、3 4 5 も加えた形式でご発注ください。

※ 3 無記号：近接スイッチなしの場合も、センサードグは付属します。

1 シリンダ内径

030 : φ 30 mm
040 : φ 40 mm
050 : φ 50 mm
060 : φ 60 mm
080 : φ 80 mm
100 : φ 100 mm
125 : φ 125 mm

2 デザイン No.

0 : 製品のバージョン情報です。

3 近接スイッチ種別

無記号 : 近接スイッチなし

P : 3線式 動作確認用近接スイッチ (全長32mm)

P2 : 3線式 動作確認用近接スイッチ (全長16mm)

※ 近接スイッチの詳細は、P.573~P.582を参照願います。

※ 弊社以外の近接スイッチを使用する場合は、各メーカーの仕様をご確認ください。

4 近接スイッチ付属数量 ※ 3 近接スイッチ必要時のみ

無記号 : 2個

S : 1個

5 オプション

無記号 : センターブッシャ無し

C : センターブッシャ付

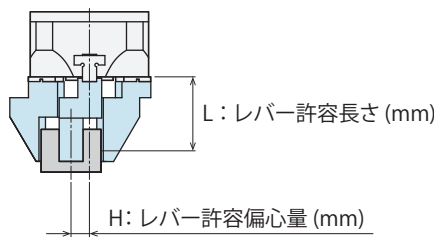
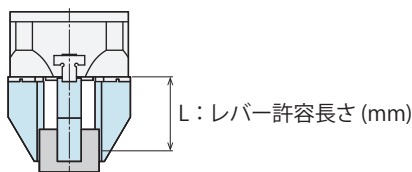
● 仕様

形式			WPP0300	WPP0400	WPP0500	WPP0600	WPP0800	WPP1000	WPP1250	
シリンダ内径			mm	30	40	50	60	80	100	125
把持力 ※ ¹ (供給エア圧：0.5MPa 時)	クローズ側	N	187	335	537	799	1451	2304	3619	
	オープン側	N	211	375	586	848	1589	2383	3707	
全ストローク			mm	8	12	14	16	20	26	32
位置再現精度 ※ ²			mm	±0.01					±0.03	
ストローク誤差			mm	オープン状態：-0.5 ～ +1 / クローズ状態：-1 ～ +0.5						
レバー許容長さ L (供給エア圧：0.5MPa 時) ※ ³			mm	40	50	60	80	100	120	140
レバー許容偏心量 H (供給エア圧：0.5MPa 時) ※ ³			mm	40	50	60	80	100	120	140
最大サイクル / 分				70				40		
シリンダ容量 (空動作時)	クローズ時	cm ³	3.3	8.6	16.3	26.7	60.3	122.9	239.2	
	オープン時	cm ³	3.7	9.4	17.7	28.3	62.8	128.0	245.4	
最高使用圧力			MPa	0.7						
最低作動圧力			MPa	0.3						
耐圧			MPa	1.05						
使用温度範囲			℃	5 ～ 60						
使用流体				ドライエア						
質量			kg	0.2	0.38	0.6	0.75	1.37	2.35	4.5

注意事項 ※1. 把持力は、ハンド先端を基準とした計算値を示します。

※2. 同一条件下 (無負荷時) の位置再現精度を示します。

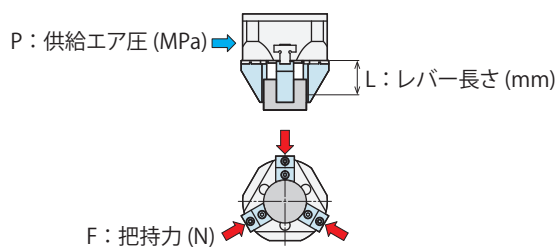
※3. L : レバー許容長さ (mm)、H : レバー許容偏心量 (mm) を示します。(供給エア圧 : 0.5MPa 時)



位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他

パレットグリッパ
WVA
ピンクランプ
SWP
ハイパワー ブルクランプ
WPT
ロケートハンド
WKH
ホールグリッパ
WKK
昇降 ホールクランプ
SWJ
キャッチシリンダ
WKA
ロボットハンド
WPW-C
WPS-C
WPA
WPB
WPE
WPF
WPH
WPJ
WPP
WPQ
オートスイッチ 動作確認
JEP
JES
ハイパワーエア ホールクランプ
SWE
ハイパワーエア スイングクランプ
WHE
ハイパワーエア リンククランプ
WCE
エア ホールクランプ
SWA
エア スイングクランプ
WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ
WHD
エア リンククランプ
WCA
エアスピード コントロールバルブ
BZW
マニホールド ブロック
WHZ-MD
エア スイングクランプ
WHC

● 把持力線図：クローズ側



WPP0300 (N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	5	10	15	20	30	40
0.7	270	263	249	235	222	208
0.5	193	188	178	168	158	148
0.3	116	113	107	101	95	89

WPP0400 (N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	5	10	20	30	40	50
0.7	494	483	442	422	401	381
0.5	353	345	316	301	287	272
0.3	212	207	190	181	172	163

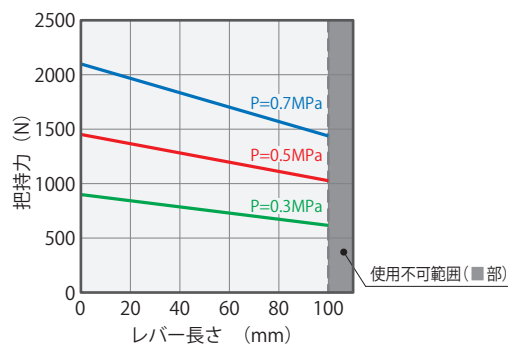
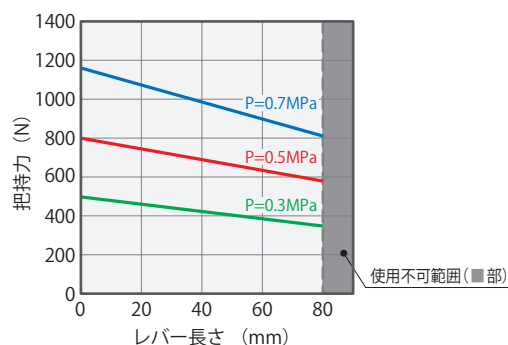
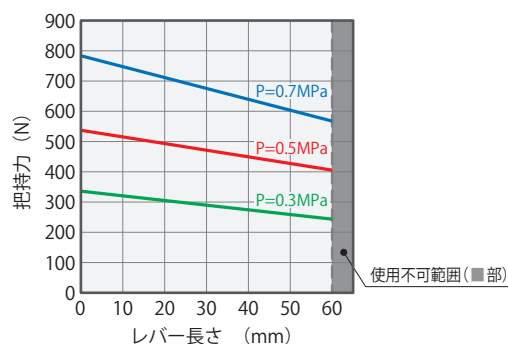
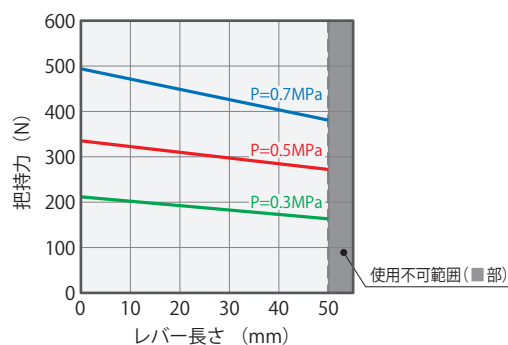
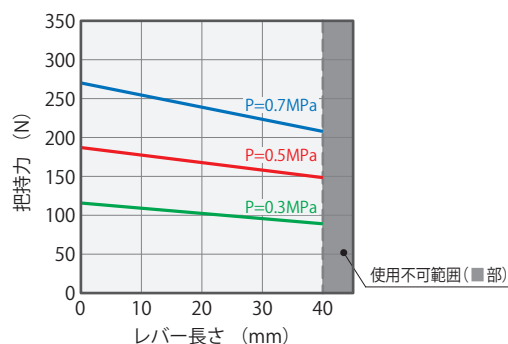
WPP0500 (N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	10	20	30	40	50	60
0.7	769	711	682	654	625	567
0.5	549	508	487	467	446	405
0.3	329	305	292	280	268	243

WPP0600 (N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	10	20	30	40	60	80
0.7	1142	1068	1031	994	884	810
0.5	815	763	737	710	631	579
0.3	489	458	442	426	379	347

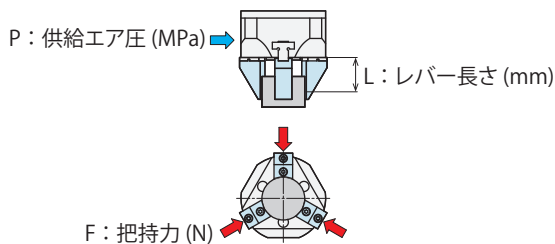
WPP0800 (N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	10	20	40	60	80	100
0.7	2070	1955	1840	1667	1552	1437
0.5	1478	1396	1314	1191	1109	1027
0.3	887	838	788	714	665	616

注意事項

1. 本表およびグラフは、F: 把持力 (N)、P: 供給エア圧 (MPa)、L: レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。



● 把持力線図：クローズ側



WPP1000

(N)

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	20	40	60	80	100	120
0.7	3116	2977	2770	2631	2493	2354
0.5	2226	2127	1978	1879	1780	1681
0.3	1335	1276	1187	1128	1068	1009

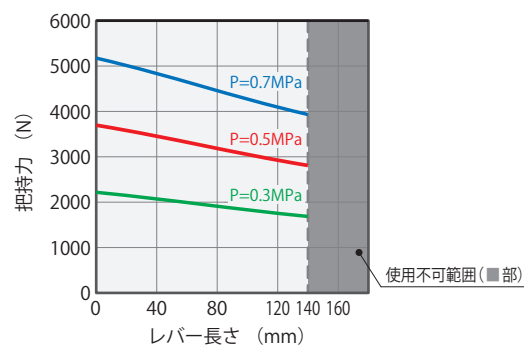
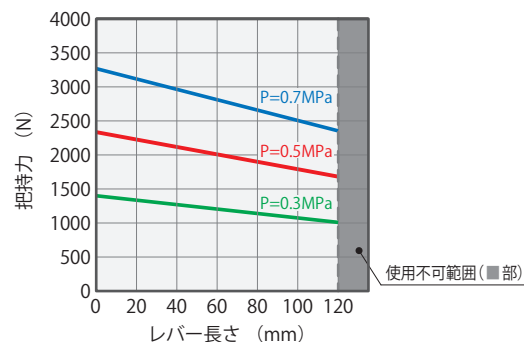
WPP1250

(N)

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	20	40	60	80	120	140
0.7	5020	4852	4601	4434	4099	3932
0.5	3586	3466	3287	3167	2928	2809
0.3	2151	2080	1972	1900	1757	1685

注意事項

1. 本表およびグラフは、F: 把持力 (N)、P: 供給エア圧 (MPa)、L: レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。



位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリップ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリップ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

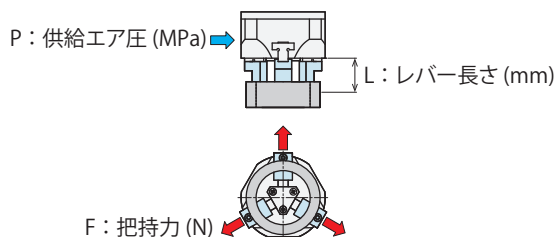
WHZ-MD

エア

スイングクランプ

WHC

● 把持力線図：オープン側



WPP0300 (N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	5	10	15	20	30	40
0.7	304	296	280	265	249	234
0.5	217	211	200	189	178	167
0.3	130	127	120	114	107	100

WPP0400 (N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	5	10	20	30	40	50
0.7	543	531	486	463	441	418
0.5	388	379	347	331	315	299
0.3	233	228	208	199	189	179

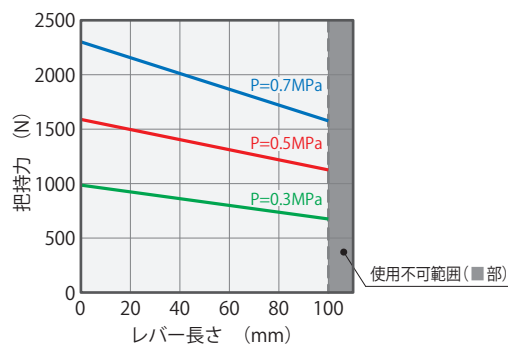
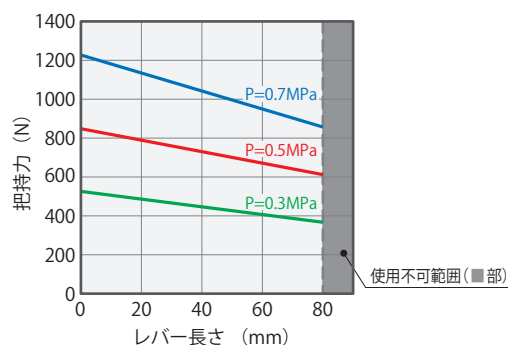
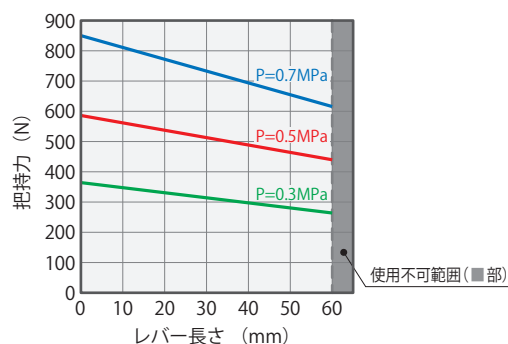
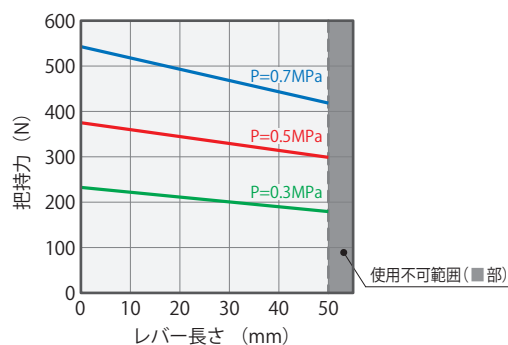
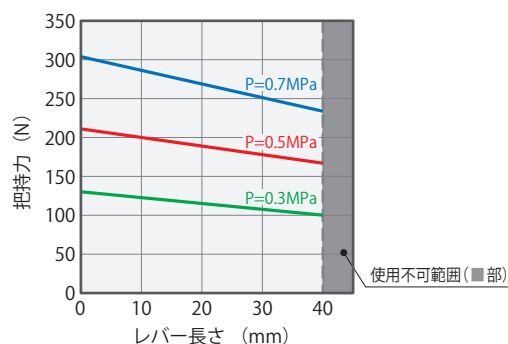
WPP0500 (N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	10	20	30	40	50	60
0.7	834	772	740	709	678	616
0.5	596	551	529	507	484	440
0.3	358	331	317	304	291	264

WPP0600 (N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	10	20	30	40	60	80
0.7	1207	1129	1090	1052	935	857
0.5	862	807	779	751	668	612
0.3	517	484	467	451	401	367

WPP0800 (N)						
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	10	20	40	60	80	100
0.7	2269	2143	2017	1828	1702	1576
0.5	1621	1531	1441	1306	1216	1126
0.3	973	918	864	783	729	675

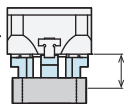
注意事項

1. 本表およびグラフは、F: 把持力 (N)、P: 供給エア圧 (MPa)、L: レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。



● 把持力線図：オープン側

P：供給エア圧 (MPa)



L：レバー長さ (mm)

F：把持力 (N)

WPP1000

(N)

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	20	40	60	80	100	120
0.7	3246	3101	2885	2741	2596	2452
0.5	2318	2215	2061	1958	1855	1752
0.3	1391	1329	1236	1175	1113	1051

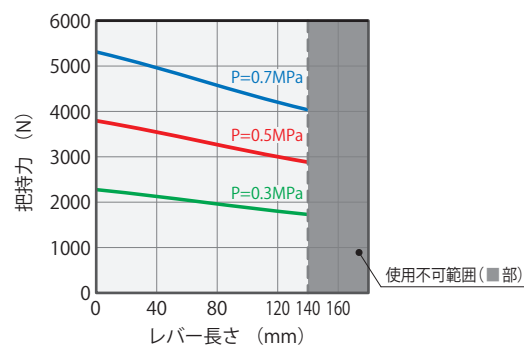
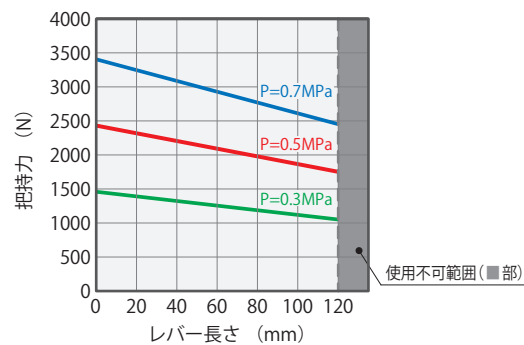
WPP1250

(N)

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	20	40	60	80	120	140
0.7	5152	4980	4722	4551	4207	4035
0.5	3680	3557	3373	3250	3005	2882
0.3	2208	2134	2024	1950	1803	1729

注意事項

1. 本表およびグラフは、F：把持力 (N)、P：供給エア圧 (MPa)、L：レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。



位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリップ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリップ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

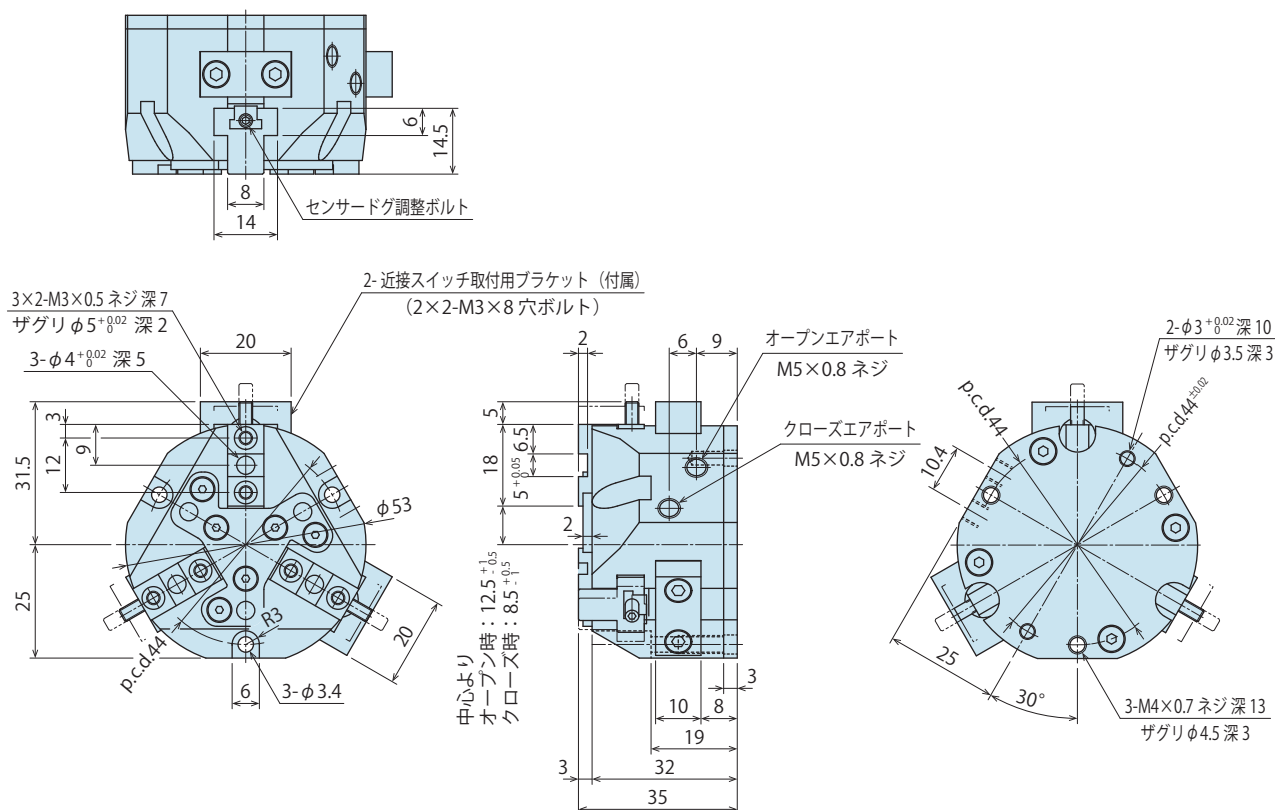
エア

スイングクランプ

WHC

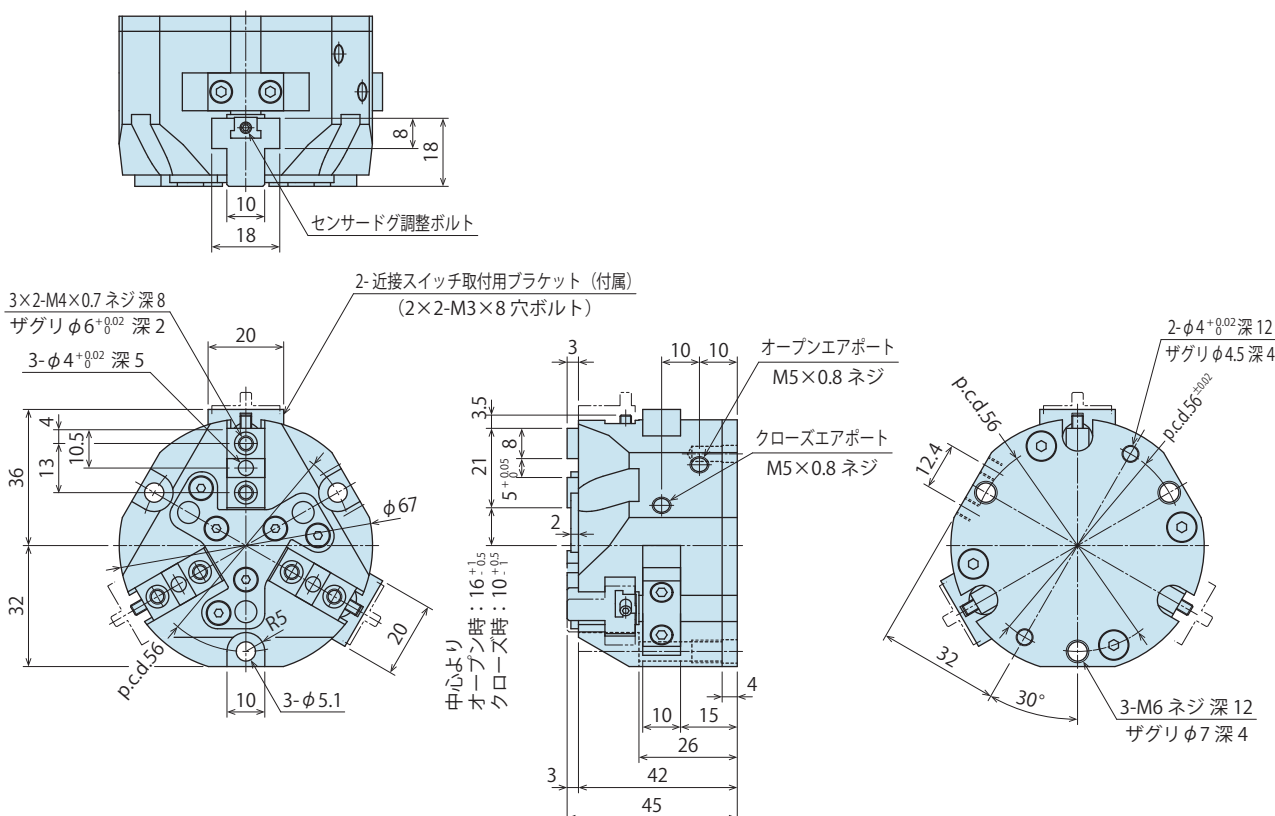
● 外形寸法：WPP0300

※ 本図は WPP0300 のクローズ状態を示します。



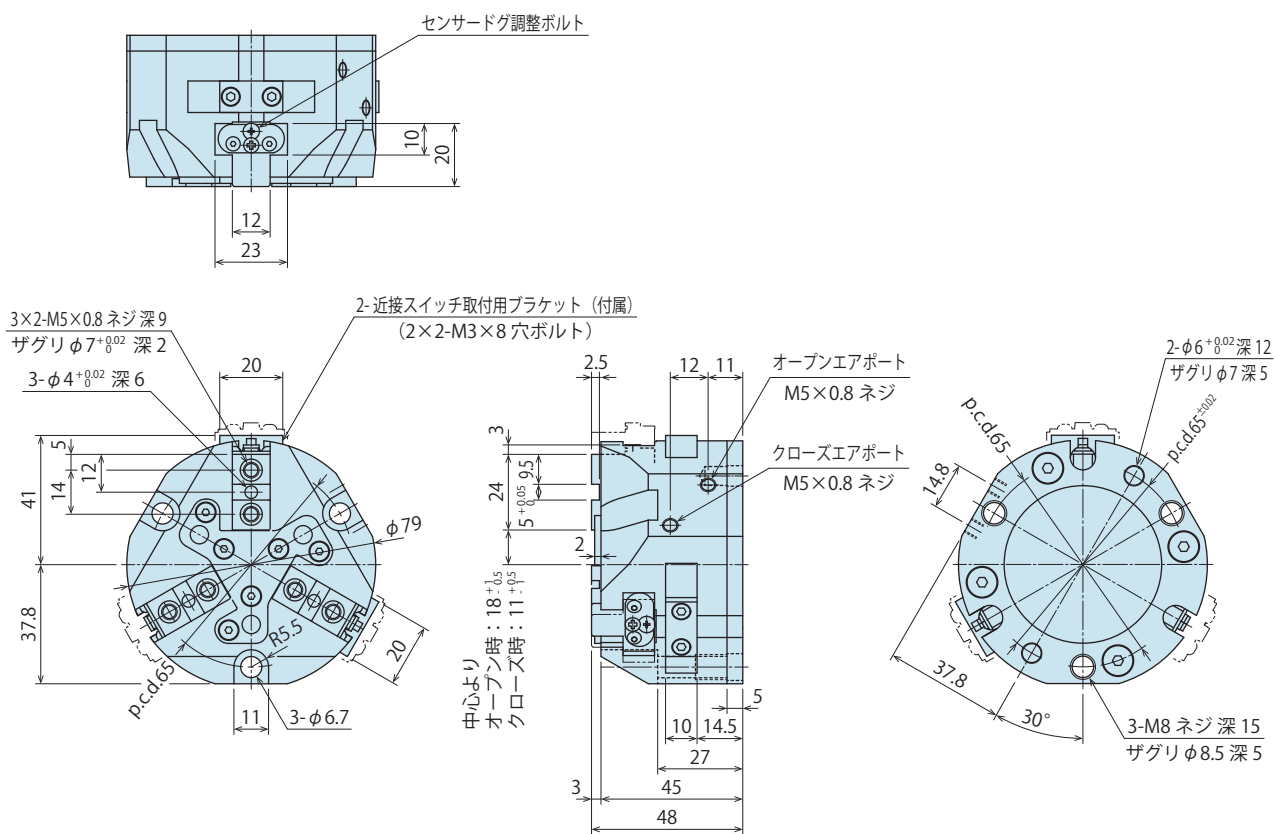
● 外形寸法：WPP0400

※ 本図は WPP0400 のクローズ状態を示します。



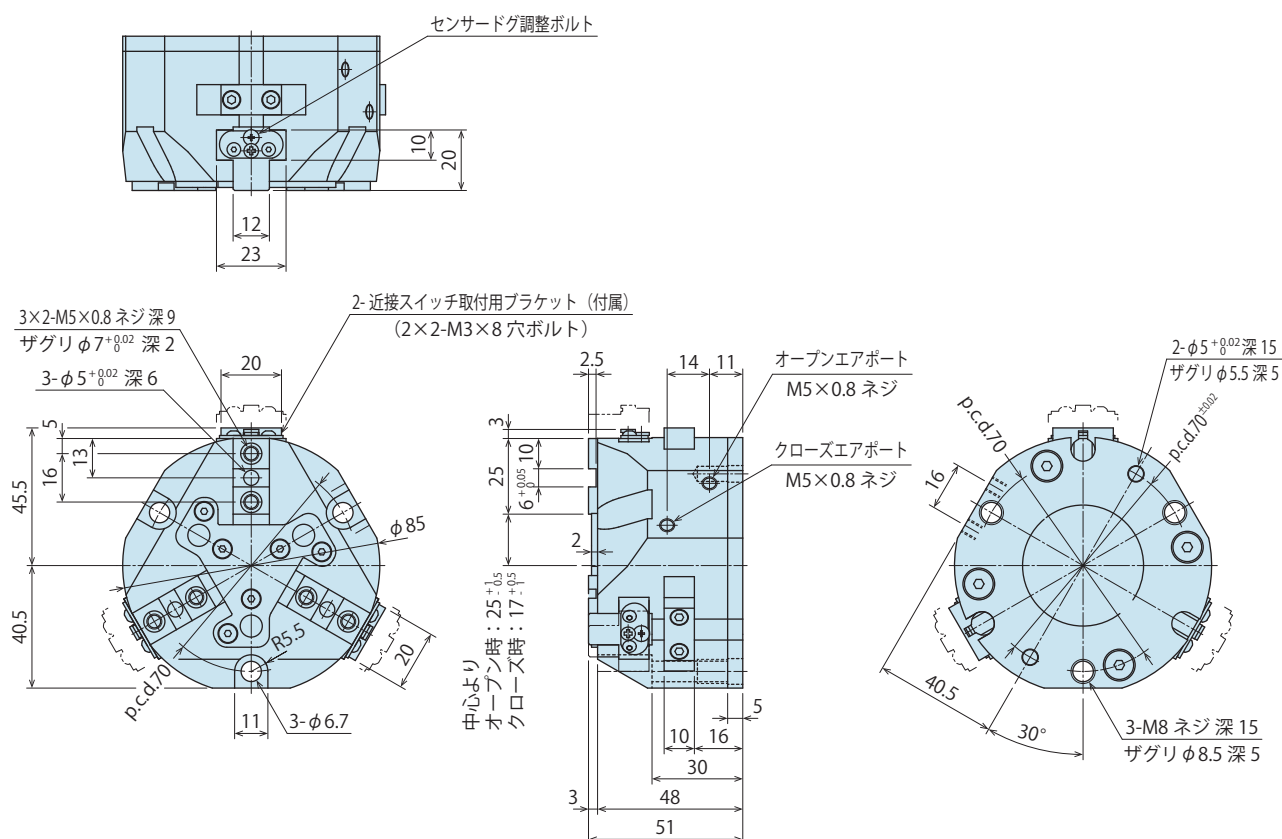
● 外形寸法：WPP0500

※ 本図は WPP0500 のクローズ状態を示します。



● 外形寸法：WPP0600

※ 本図は WPP0600 のクローズ状態を示します。

位置決め
+
クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品
搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンククランプ

SWP

ハイパワー
ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スインクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア
ホールクランプ

SWA

エア
スインクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスインクランプ

WHD

エア
リンククランプ

WCA

エアスピード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

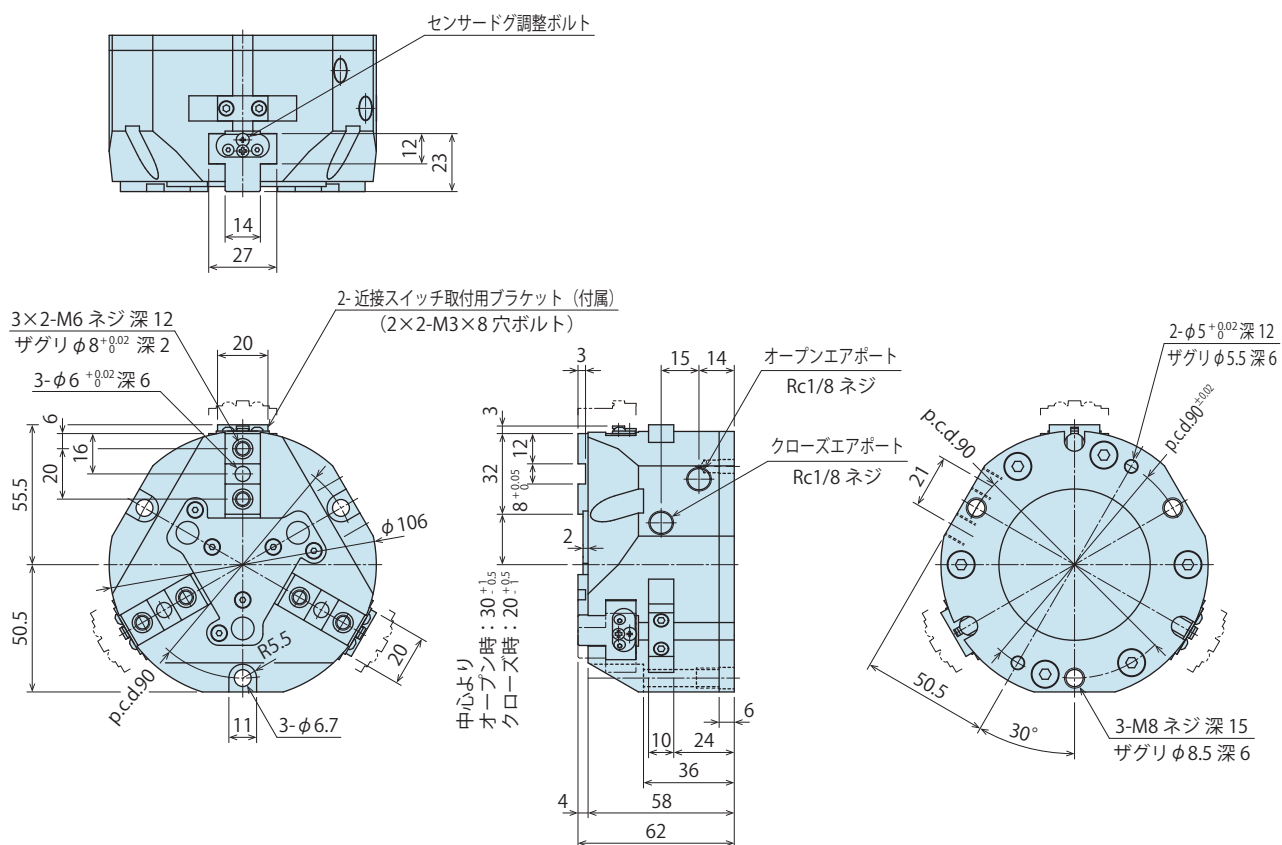
WHZ-MD

エア
スインクランプ

WHC

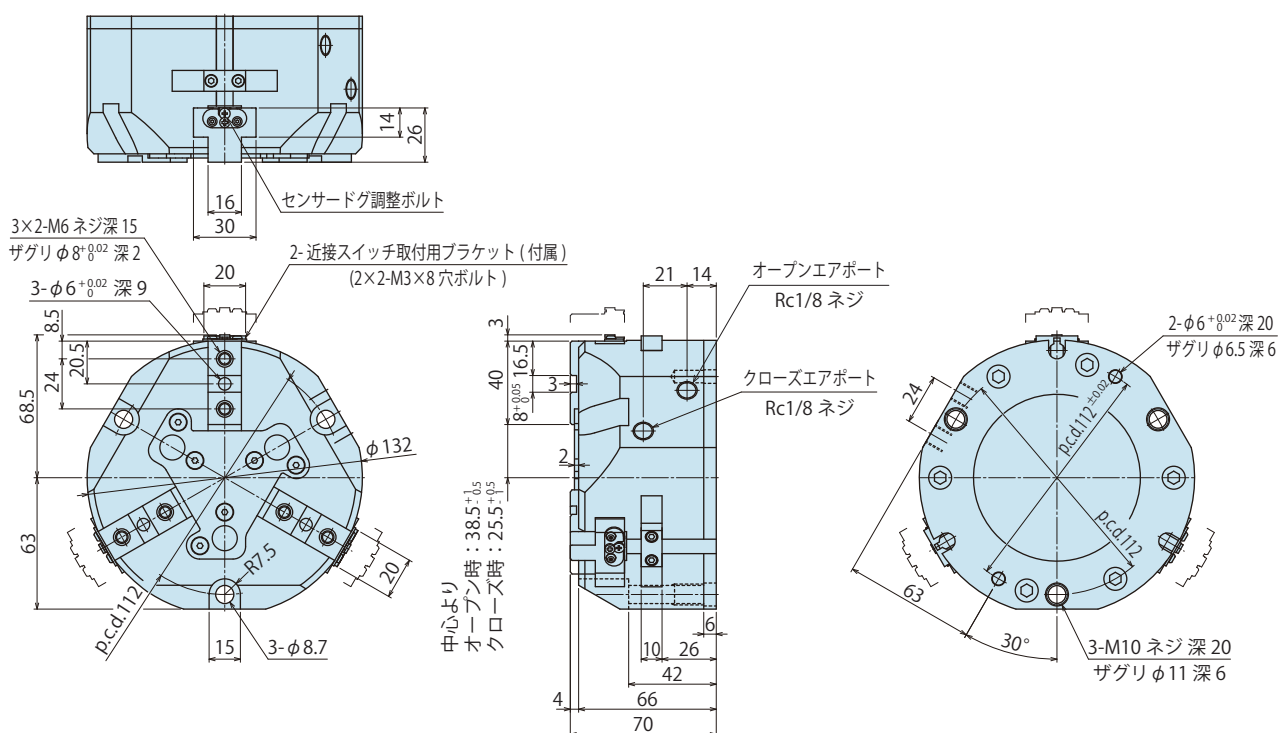
● 外形寸法：WPP0800

※ 本図は WPP0800 のクローズ状態を示します。



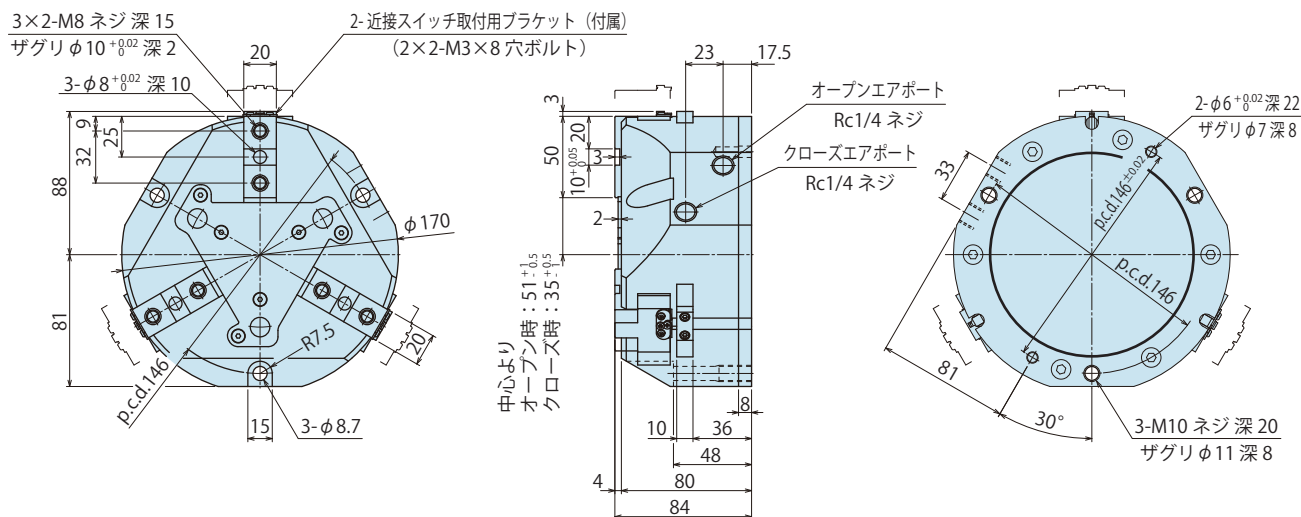
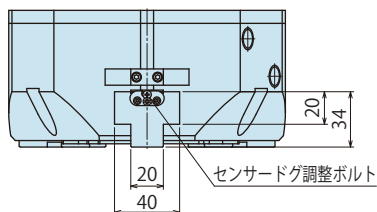
● 外形寸法：WPP1000

※ 本図は WPP1000 のクローズ状態を示します。



● 外形寸法：WPP1250

※ 本図は WPP1250 のクローズ状態を示します。



位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カプラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアシード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

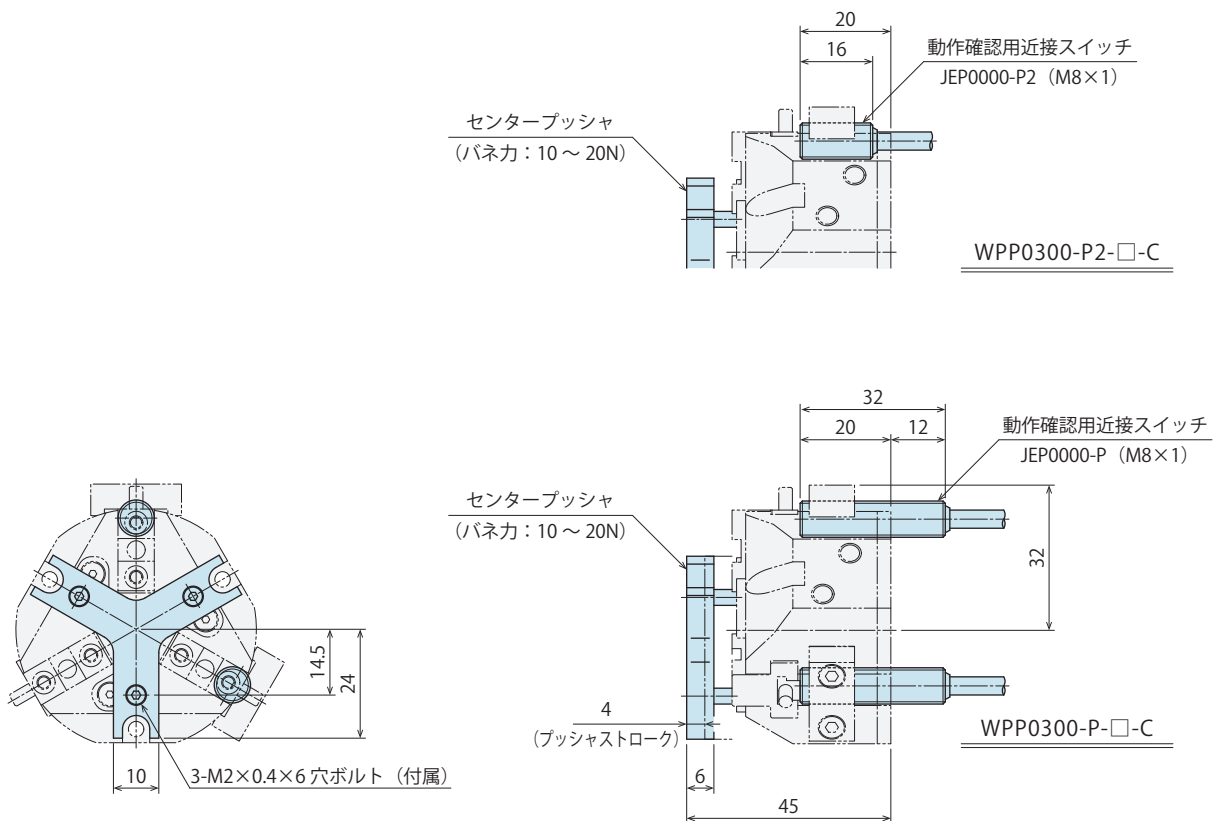
エア

スイングクランプ

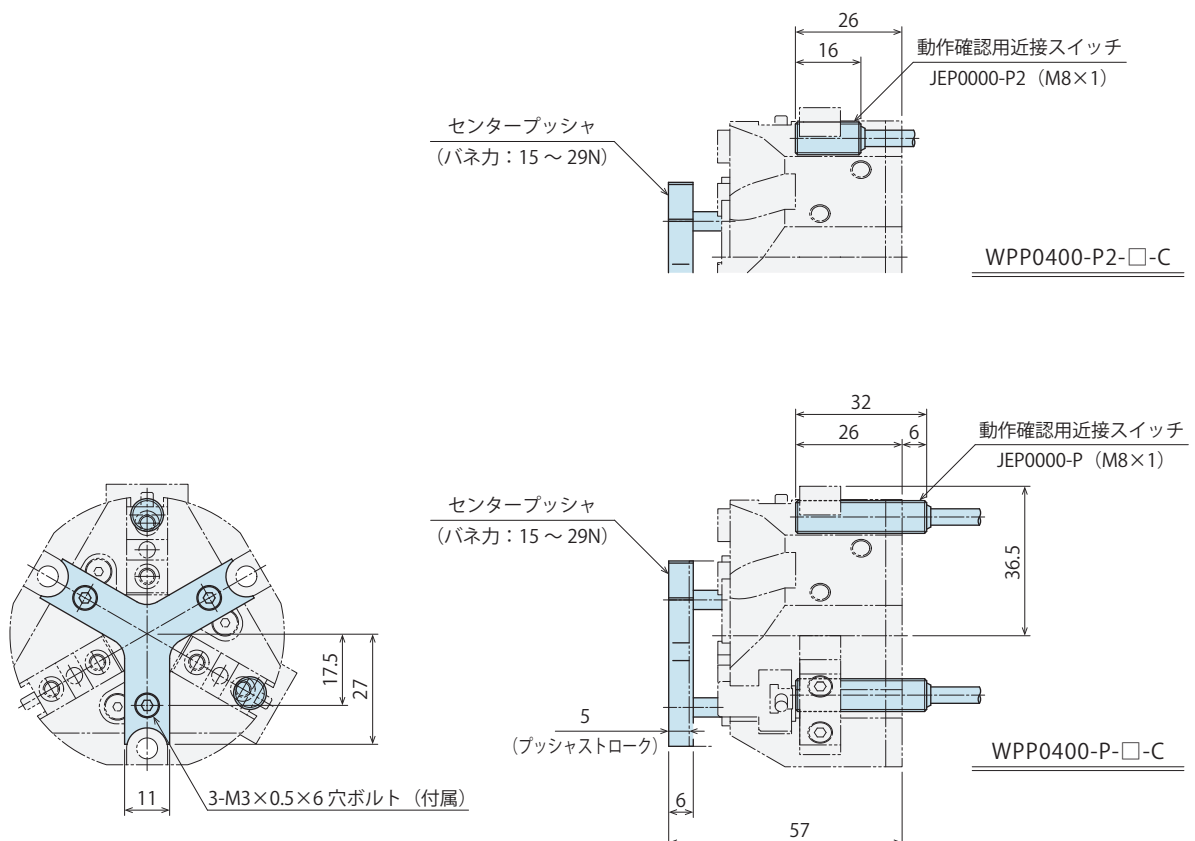
WHC

● 外形寸法：動作確認用近接スイッチ、センタープッシャ

● WPP0300-P / P2-□-C

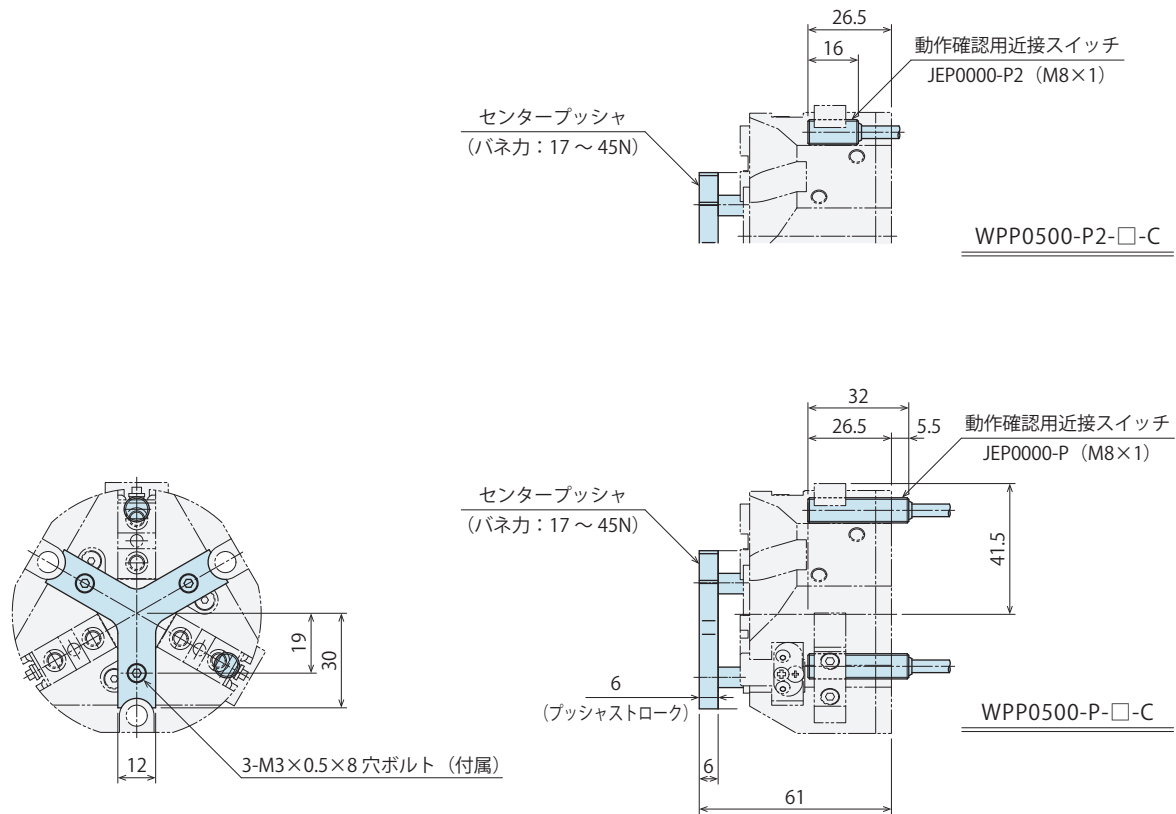


● WPP0400-P / P2-□-C

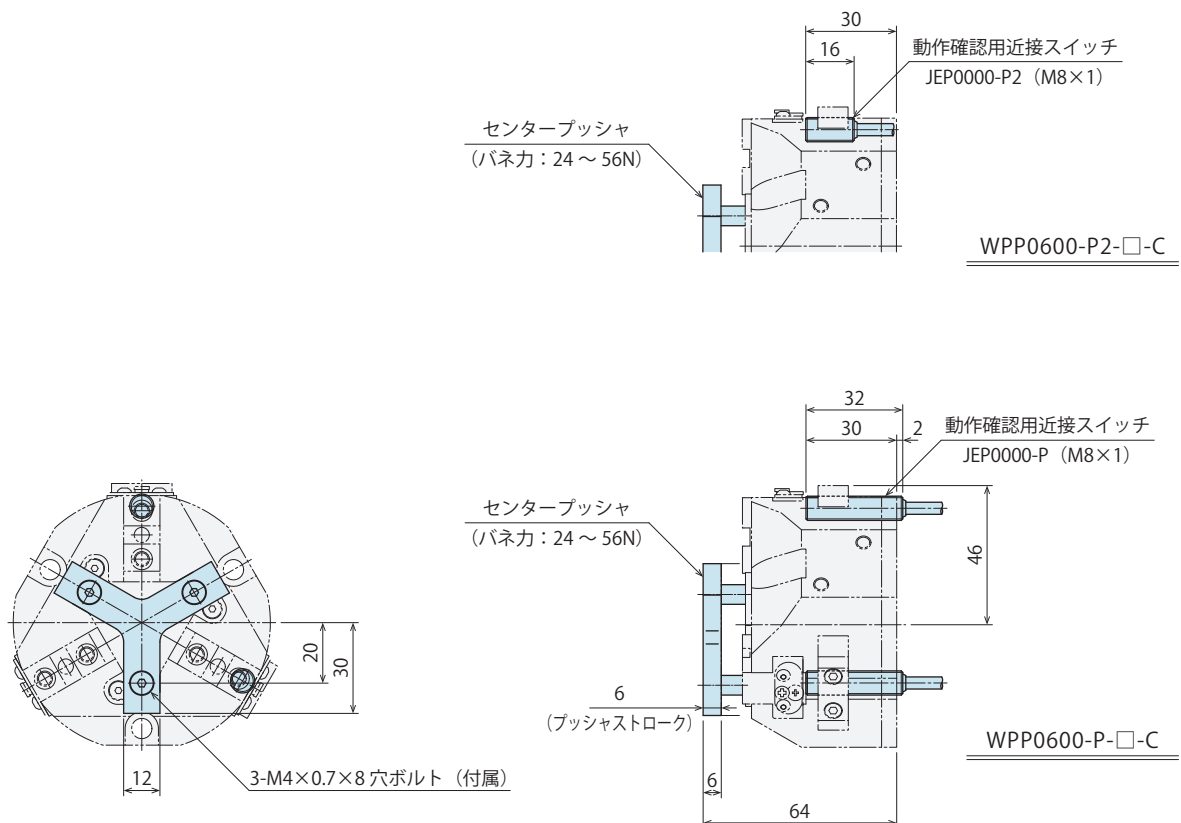


● 外形寸法：動作確認用近接スイッチ、センタープッシャ

● WPP0500-P / P2-□-C



● WPP0600-P / P2-□-C



位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カプラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー
ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

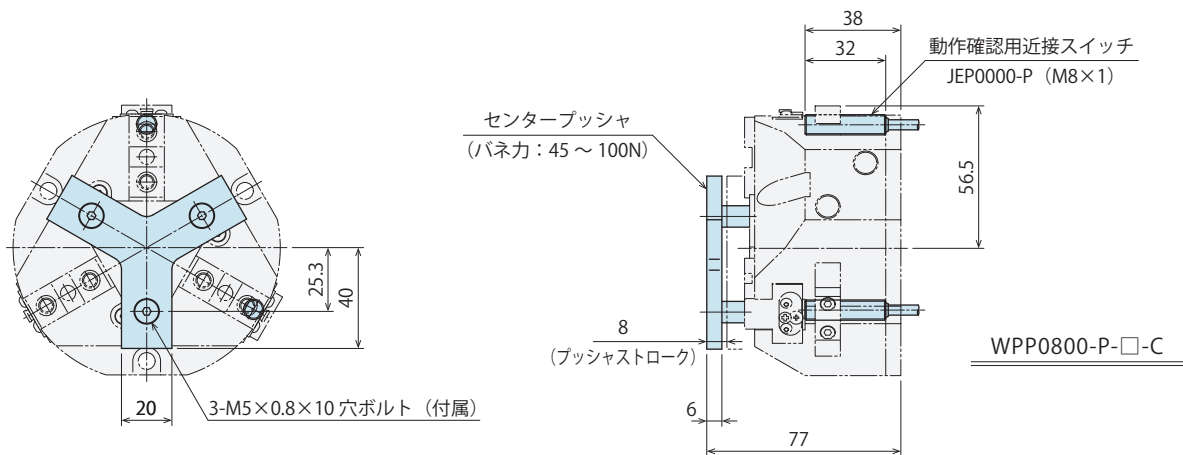
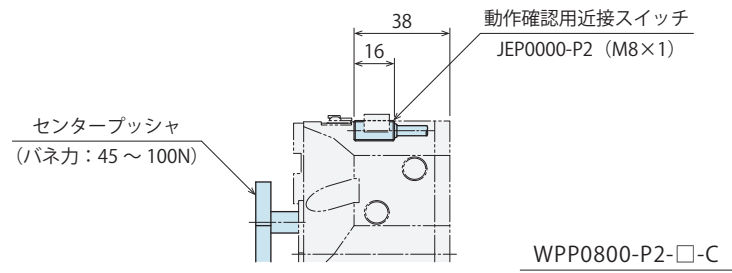
エア

スイングクランプ

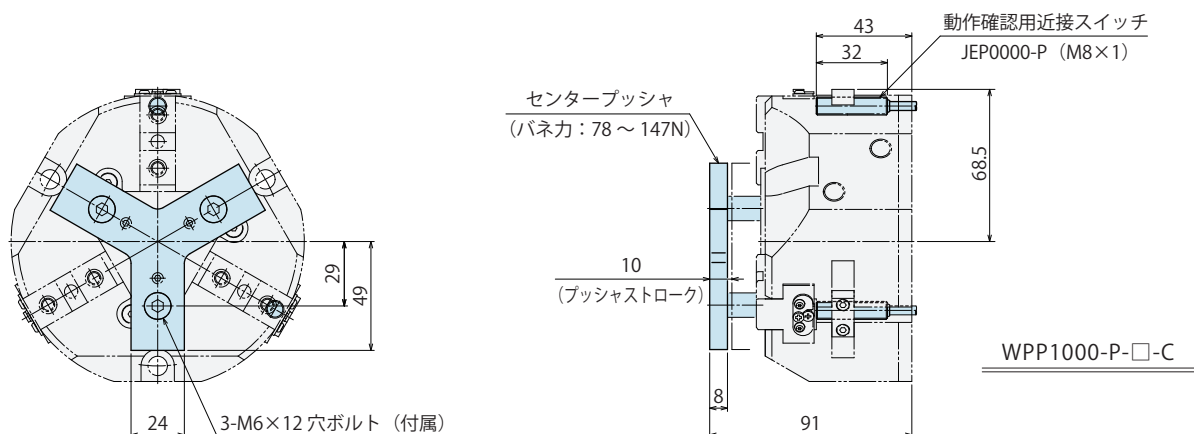
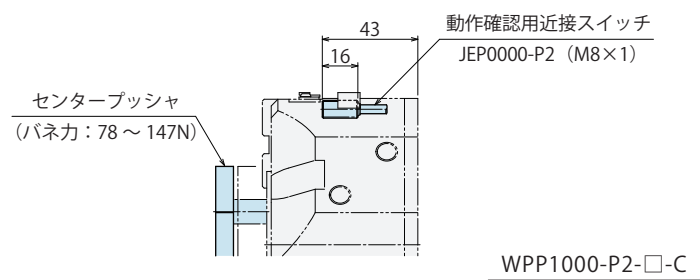
WHC

● 外形寸法：動作確認用近接スイッチ、センタープッシャ

● WPP0800-P / P2-□-C

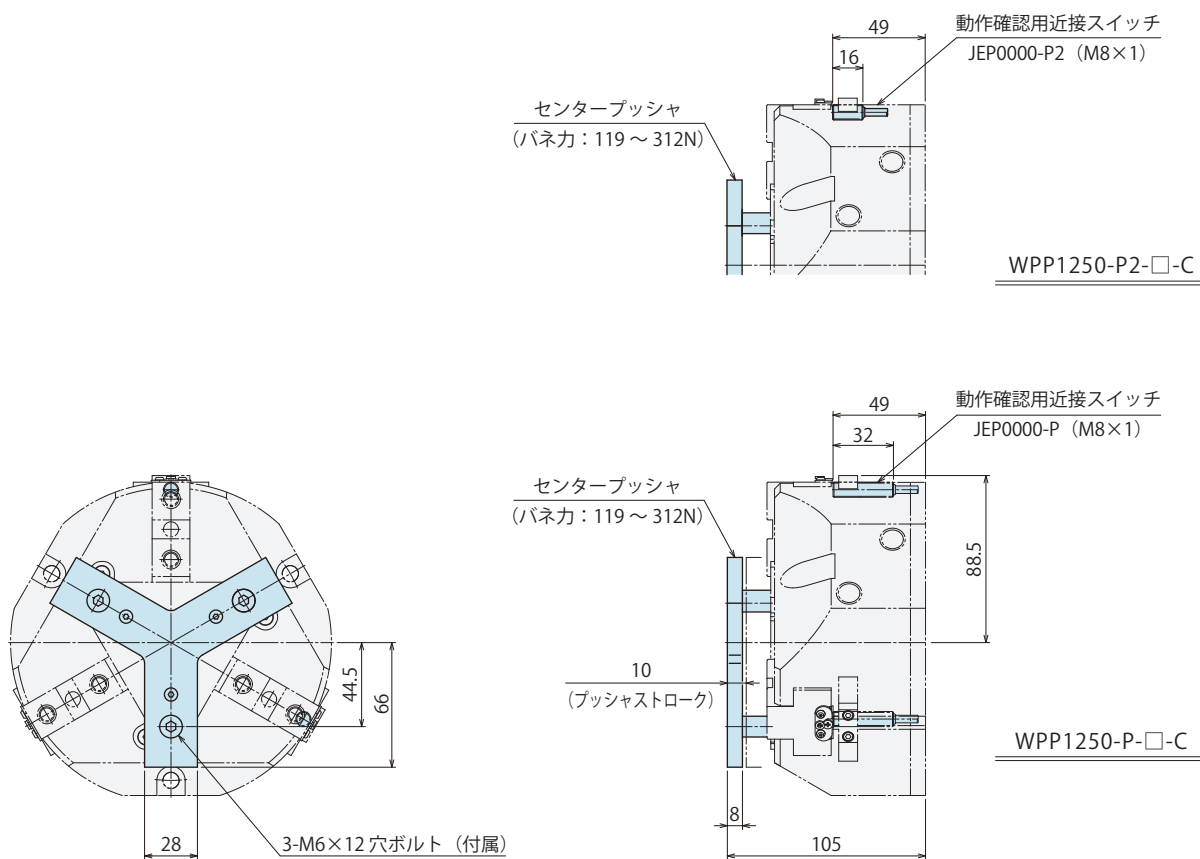


● WPP1000-P / P2-□-C



● 外形寸法：動作確認用近接スイッチ、センタープッシャ

● WPP1250-P / P2-□-C



位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー
ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアシード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

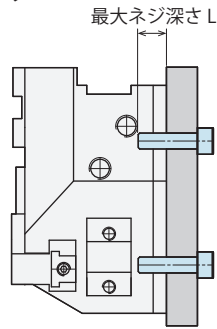
エア

スイングクランプ

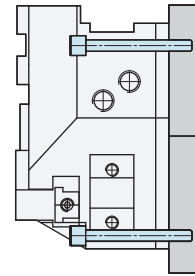
WHC

● 取付方法

● 本体締付トルク

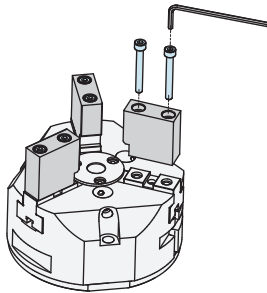


形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPP0300	M4×0.7	2.5	13
WPP0400	M6	7.9	12
WPP0500	M8	15.4	15
WPP0600	M8	15.4	15
WPP0800	M8	15.4	15
WPP1000	M10	23.5	20
WPP1250	M10	23.5	20



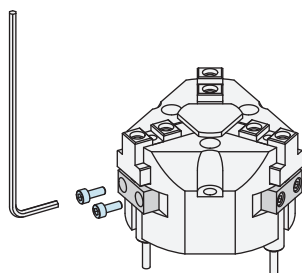
形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)
WPP0300	M3×0.5	1.1
WPP0400	M5×0.8	5.0
WPP0500	M6	7.9
WPP0600	M6	7.9
WPP0800	M6	7.9
WPP1000	M8	15.4
WPP1250	M8	15.4

● レバー締付トルク



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPP0300	M3×0.5	1.1	7
WPP0400	M4×0.7	2.5	8
WPP0500	M5×0.8	5.0	9
WPP0600	M5×0.8	5.0	9
WPP0800	M6	7.9	12
WPP1000	M6	7.9	15
WPP1250	M8	15.4	15

● 近接スイッチ取付用ブラケット締付トルク



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)
WPP□□□0	M3×0.5	1.3

過度な締付けは、近接スイッチの破損につながります。

● 取付方法

● センサードグ調節方法

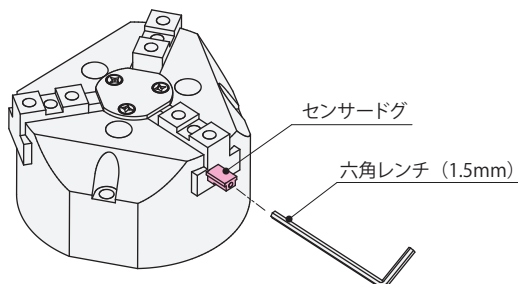
ロボットハンドの開閉検知には、近接スイッチが使用でき、センサードグの位置を調節することにより、近接スイッチの検知タイミングの変更が可能です。

センサードグは、出荷時期により、2種類の調節方法が存在します。

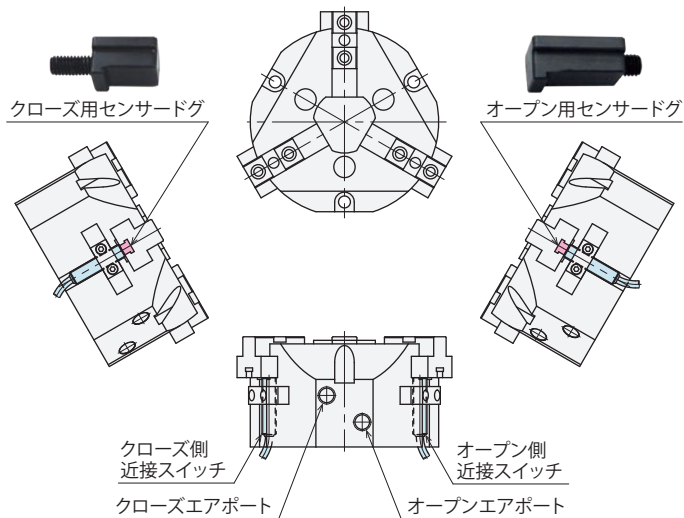
実機を確認いただき、対応した調節方法を参照ください。

調節方法①

センサードグの位置を検知位置に合わせ、六角レンチ（1.5mm）で締付けてください。



センサードグは、オープン用とクローズ用では形状が異なります。下図を参照し、適切な位置にセンサードグを取付けてください。誤った位置に取り付けると、センサードグが極端に突出したり、近接スイッチが反応しない場合があります。

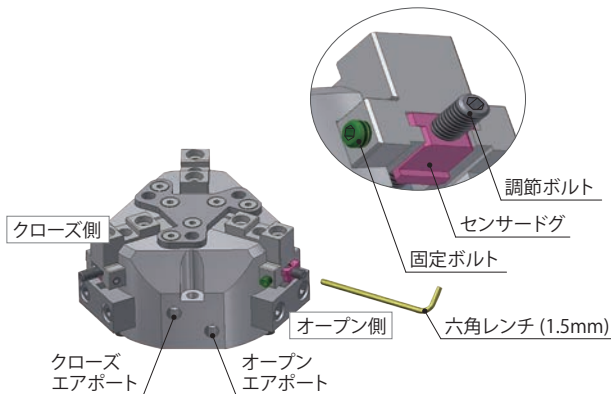


調節方法②

・ WPP0300/0400 の場合

六角レンチ（1.5mm）により、固定ボルトを解除し、調節ボルトでドグの位置を調節後、再度、固定ボルトを締付けてください。

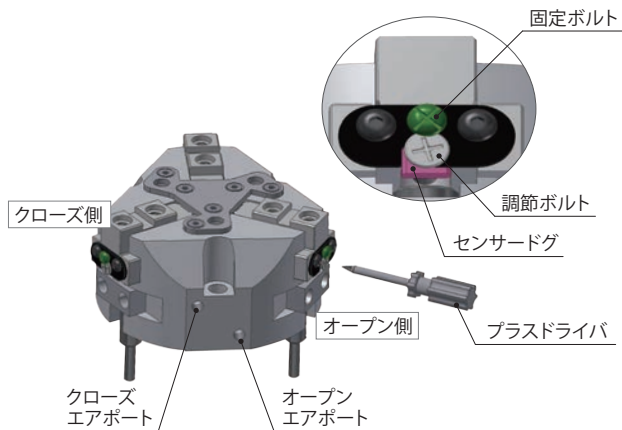
ロボットハンドの動作は、必ず固定ボルトを締付けてから行ってください。



・ WPP0500/0600/0800/1000/1250 の場合

ブラスドライバにより、固定ボルトを解除し、調節ボルトでドグの位置を調節後、再度、固定ボルトを締付けてください。

ロボットハンドの動作は、必ず固定ボルトを締付けてから行ってください。



位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

エア

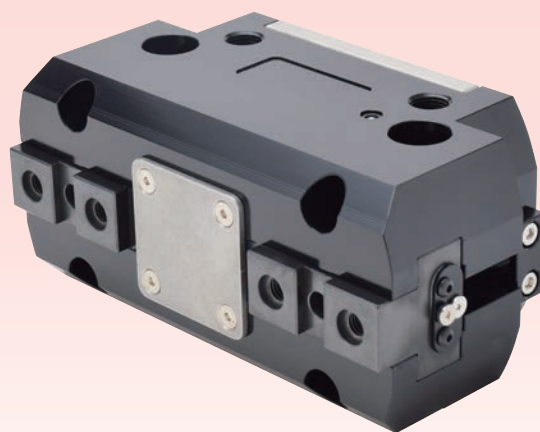
スイングクランプ

WHC

Two-Jaw Chuck

2方チャック

Model WPQ



大きなストロークと高い把持力を兼備！
コンパクト・軽量・高出力・高剛性・長寿命！

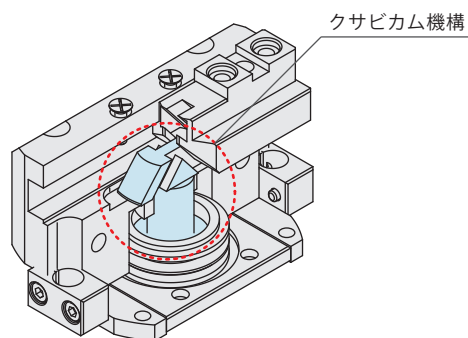
● コンパクト・軽量

大幅に高さ寸法を削減し、スペースの有効化を実現しました。



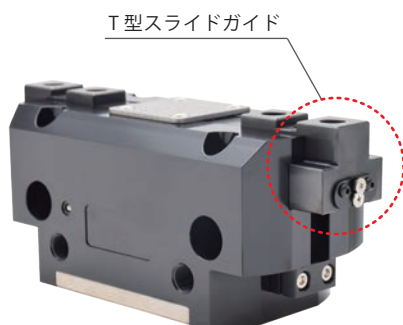
● 高く安定した把持力

クサビカム機構で強力な把持力を発揮します。
また、ストロークエンド付近でもガタツキがなく、安定かつ強力な把持を行います。



● 大きなストローク

T型スライドガイドにより、爪の許容ストロークを最大化しました。



● 高剛性

メタルガイドの適用で高剛性を実現しました。

● 長寿命

強固なガイド構造で、耐久性に優れています。

● 動作確認用近接スイッチ取付可能

位置確認用の近接スイッチが簡単に取付・調整可能です。

● 形式表示

WPQ 025 0 - P2 S

1 2 3 4

※ 製品には 1 2 のみマーキングしています。スイッチが必要な場合は、3 4 も加えた形式でご発注ください。
※ 3 無記号：近接スイッチなしの場合も、センサードグは付属します。

1 シリンダ内径

020 : φ20 mm
025 : φ25 mm
030 : φ30 mm
040 : φ40 mm
050 : φ50 mm
060 : φ60 mm
080 : φ80 mm
100 : φ100 mm

2 デザイン No.

0 : 製品のバージョン情報です。

3 近接スイッチ種別

無記号：近接スイッチなし

P : 3線式 動作確認用近接スイッチ (全長32mm)

P2 : 3線式 動作確認用近接スイッチ (全長16mm)
(1 020/025 選択時のみ)

● 適用表

形式	WPQ0200	WPQ0250	WPQ0300	WPQ0400	WPQ0500	WPQ0600	WPQ0800	WPQ1000
P	●	●	●	●	●	●	●	●
P2	●	●						

※ 近接スイッチの詳細は、P.573~P.582を参照願います。

※ 弊社以外の近接スイッチを使用する場合は、各メーカーの仕様をご確認ください。

4 近接スイッチ付属数量 ※ 3 近接スイッチ必要時のみ

無記号：2個

S : 1個

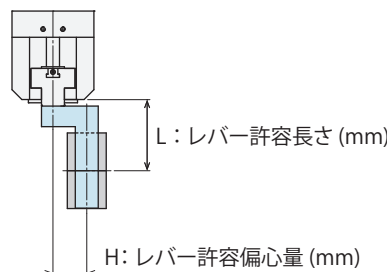
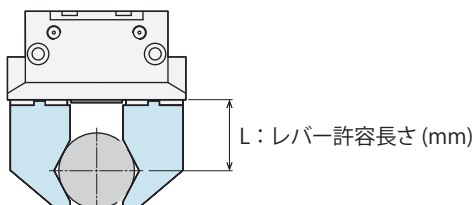
● 仕様

形式			WPQ0200	WPQ0250	WPQ0300	WPQ0400	WPQ0500	WPQ0600	WPQ0800	WPQ1000
シリンダ内径		mm	20	25	30	40	50	60	80	100
把持力 ※1 (供給エア圧：0.5MPa 時)	クローズ側	N	84.3	121	179	322	497	778	1049	1589
	オープン側	N	93.2	147	201	373	592	876	1118	1746
全ストローク		mm	8	12	16	20	26	32	50	60
位置再現精度 ※2		mm	±0.01							±0.03
ストローク誤差		mm	オープン状態：-0.5 ~ +1 / クローズ状態：-1 ~ +0.5							
レバー許容長さ L (供給エア圧：0.5MPa 時) ※3		mm	30	35	40	50	60	80	110	140
レバー許容偏心量 H (供給エア圧：0.5MPa 時) ※3		mm	30	35	40	50	60	80	110	140
最大サイクル / 分			100			60			30	
シリンダ容量 (空動作時)	クローズ側	cm ³	1.4	3.1	5.9	13.4	26.9	50.3	117.8	214.4
	オープン側	cm ³	1.6	3.7	7.1	16.0	32.0	56.5	125.7	235.6
最高使用圧力		MPa	0.7							
最低作動圧力		MPa	0.3							
耐圧		MPa	1.05							
使用温度範囲		℃	5 ~ 60							
使用流体			ドライエア							
質量		kg	0.13	0.27	0.43	0.75	1.3	2.4	5.0	9.2

注意事項 ※1. 把持力は、ハンド先端を基準とした計算値を示します。

※2. 同一条件下 (無負荷時) の位置再現精度を示します。

※3. L：レバー許容長さ (mm)、H：レバー許容偏心量 (mm) を示します。(供給エア圧：0.5MPa 時)



位置決め

クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア
ホールクランプ

SWA

エア
スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア
リンククランプ

WCA

エアスピード
コントロールバルブ

BZW

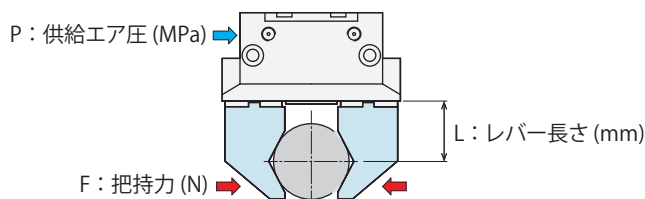
マニホールド
ブロック

WHZ-MD

エア
スイングクランプ

WHC

● 把持力線図：クローズ側



WPQ0200 (N)					
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)				
	5	10	15	20	30
0.7	123	120	114	108	101
0.5	88	86	81	77	72
0.3	53	51	49	46	43

WPQ0250							(N)
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)						
	5	10	15	20	30	35	
0.7	178	174	166	158	150	146	
0.5	127	124	119	113	107	104	
0.3	76	75	71	68	64	62	

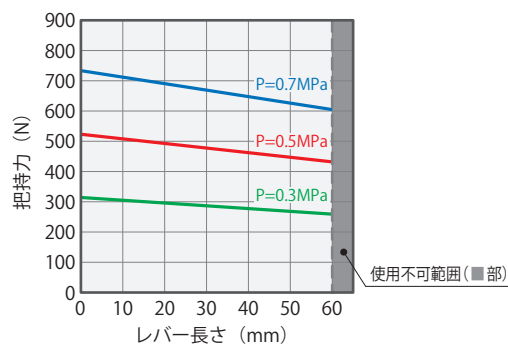
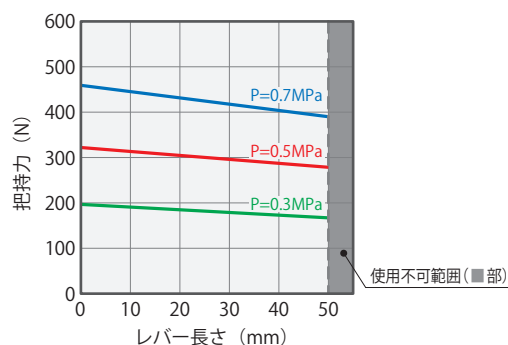
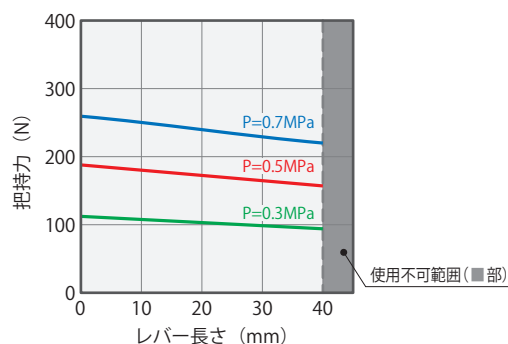
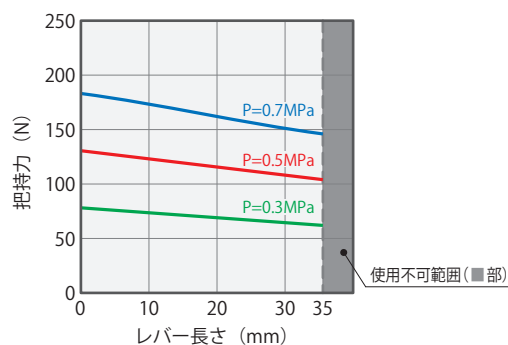
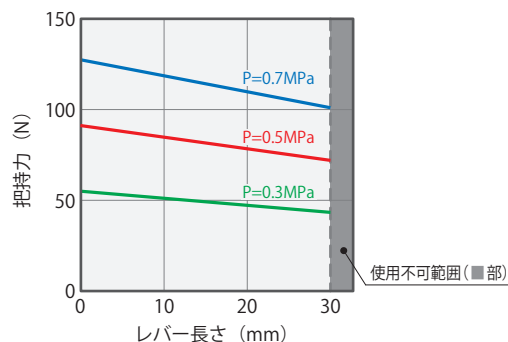
WPQ0300							(N)
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)						
	5	10	15	20	30	40	
0.7	257	253	245	236	228	220	
0.5	184	181	175	169	163	157	
0.3	110	109	105	101	98	94	

WPQ0400							(N)
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)						
	5	10	20	30	40	50	
0.7	459	453	428	415	402	390	
0.5	328	323	305	296	287	278	
0.3	197	194	183	178	172	167	

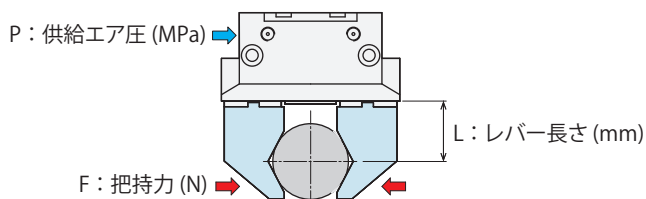
WPQ0500							(N)
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)						
	10	20	30	40	50	60	
0.7	712	681	666	650	635	605	
0.5	508	486	476	465	454	432	
0.3	305	292	285	279	272	259	

注意事項

1. 本表およびグラフは、F: 把持力 (N)、P: 供給エア圧 (MPa)、L: レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。



● 把持力線図：クローズ側



WPQ0600

(N)

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	10	20	30	40	60	80
0.7	1111	1075	1057	1039	985	950
0.5	793	768	755	742	704	678
0.3	476	461	453	445	422	407

WPQ0800

(N)

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	20	40	60	80	100	110
0.7	1477	1436	1376	1335	1295	1274
0.5	1055	1026	983	954	925	910
0.3	633	616	590	572	555	546

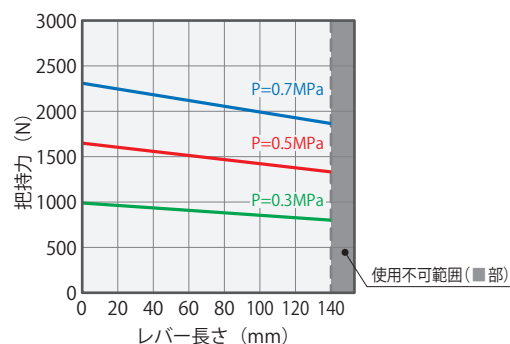
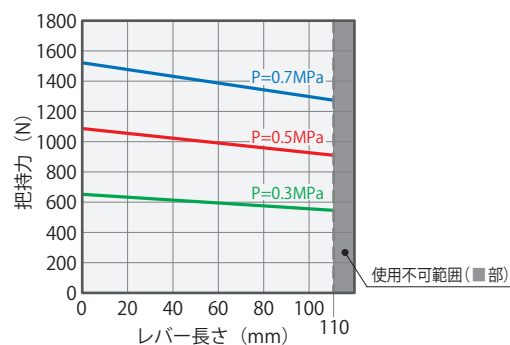
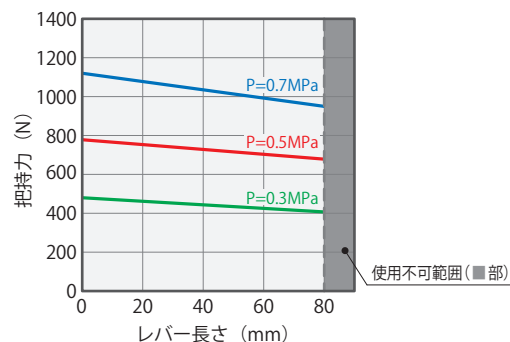
WPQ1000

(N)

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	40	60	80	100	120	140
0.7	2186	2099	2041	1982	1924	1865
0.5	1562	1499	1458	1416	1374	1332
0.3	937	900	875	850	825	800

注意事項

1. 本表およびグラフは、F: 把持力 (N)、P: 供給エア圧 (MPa)、L: レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。

位置決め
+
クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品
搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ
WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー
ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

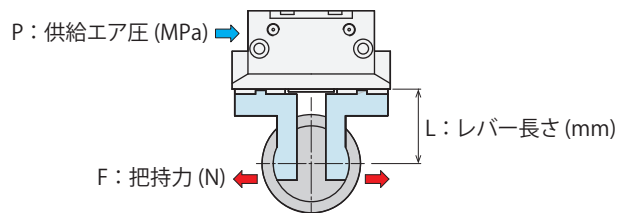
WHZ-MD

エア

スイングクランプ

WHC

● 把持力線図：オープン側



WPQ0200		(N)				
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	5	10	15	20	30	
0.7	135	132	125	118	111	
0.5	96	94	89	84	80	
0.3	58	56	54	51	48	

WPQ0250		(N)				
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	5	10	15	20	25	35
0.7	212	207	198	188	179	174
0.5	151	148	141	134	128	124
0.3	91	89	85	81	77	75

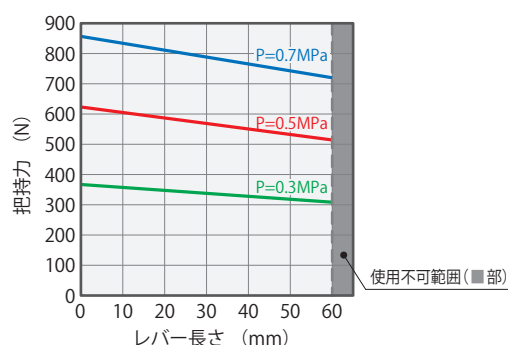
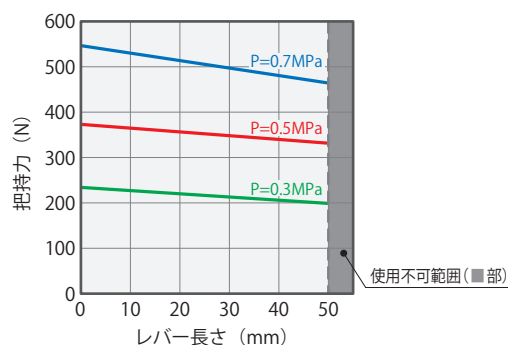
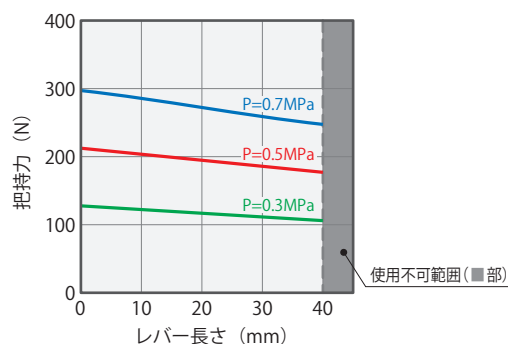
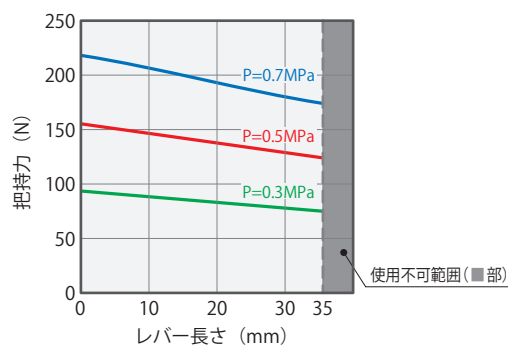
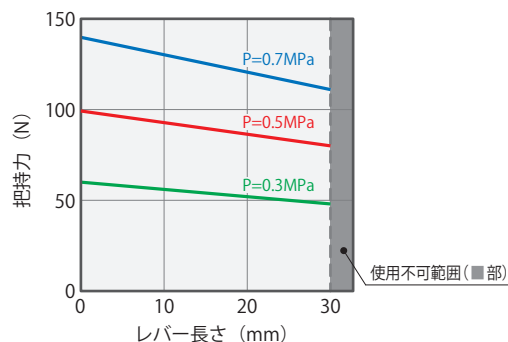
WPQ0300		(N)				
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	5	10	15	20	30	40
0.7	291	286	277	267	258	248
0.5	208	205	198	191	184	177
0.3	125	123	119	115	110	106

WPQ0400		(N)				
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	5	10	20	30	40	50
0.7	546	539	509	494	479	464
0.5	390	385	364	353	342	331
0.3	234	231	218	212	205	199

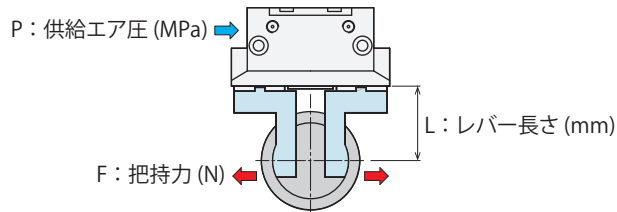
WPQ0500		(N)				
供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	10	20	30	40	50	60
0.7	847	811	793	774	756	720
0.5	605	579	566	553	540	514
0.3	363	347	340	332	324	308

注意事項

1. 本表およびグラフは、F: 把持力 (N)、P: 供給エア圧 (MPa)、L: レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。



● 把持力線図：オープン側



WPQ0600

(N)

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	10	20	30	40	60	80
0.7	1247	1207	1187	1167	1106	1066
0.5	891	862	848	833	790	761
0.3	534	517	509	500	474	457

WPQ0800

(N)

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	20	40	60	80	100	110
0.7	1575	1532	1468	1424	1381	1359
0.5	1125	1094	1048	1017	987	971
0.3	675	657	629	610	592	582

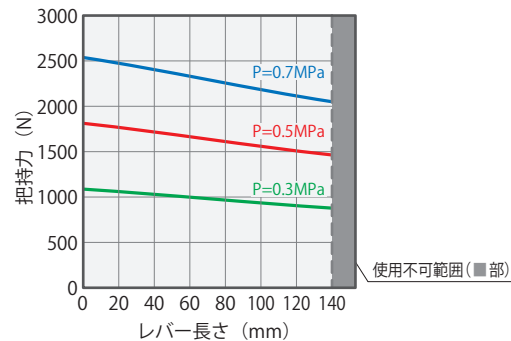
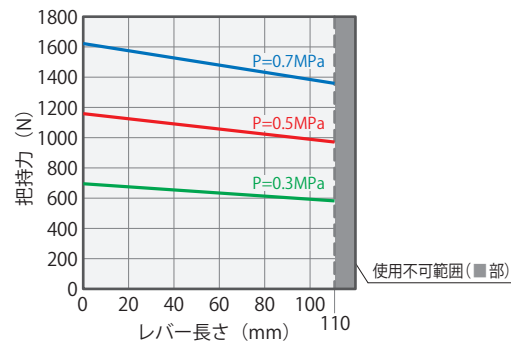
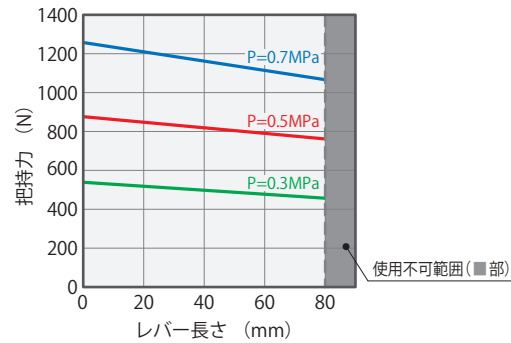
WPQ1000

(N)

供給エア圧 (MPa)	レバー長さ L (mm)					
	40	60	80	100	120	140
0.7	2403	2306	2242	2178	2114	2050
0.5	1716	1647	1602	1556	1510	1464
0.3	1030	988	961	934	906	878

注意事項

1. 本表およびグラフは、F: 把持力 (N)、P: 供給エア圧 (MPa)、L: レバー長さ (mm) の関係を示しています。
2. 使用不可範囲で使用されますと、変形・かじり・エア漏れ等の原因になります。



位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

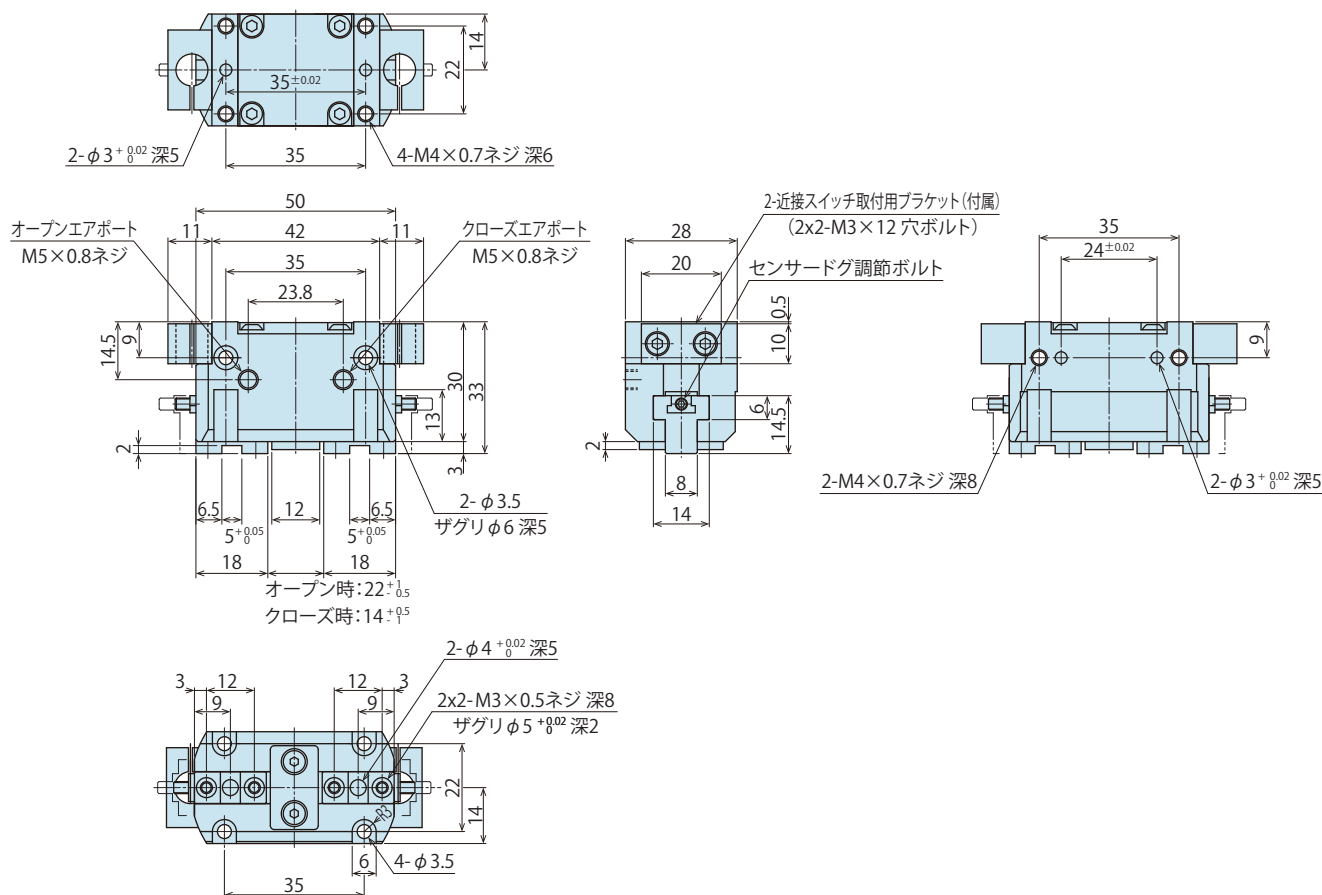
エア

スイングクランプ

WHC

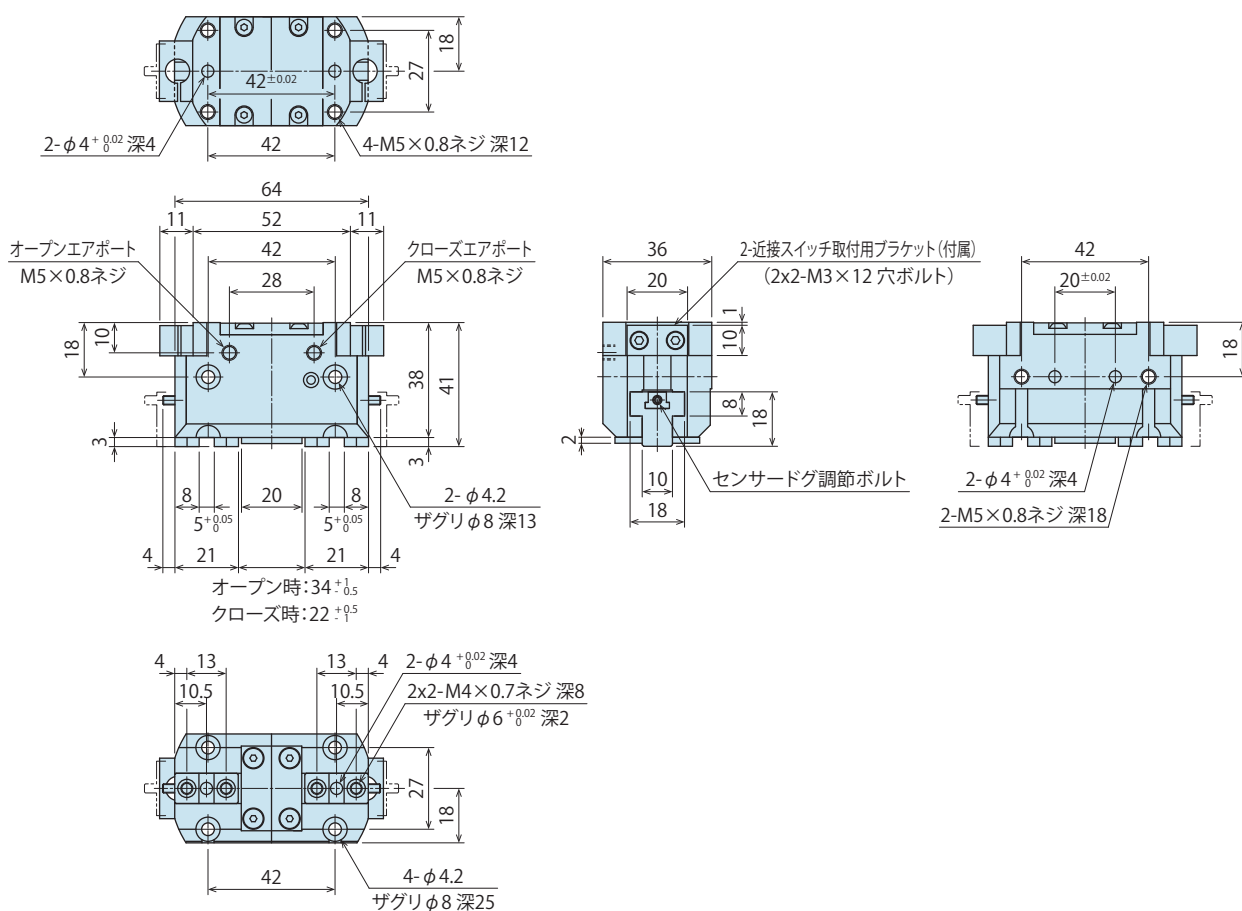
● 外形寸法：WPQ0200

※ 本図は WPQ0200 のクローズ状態を示します。



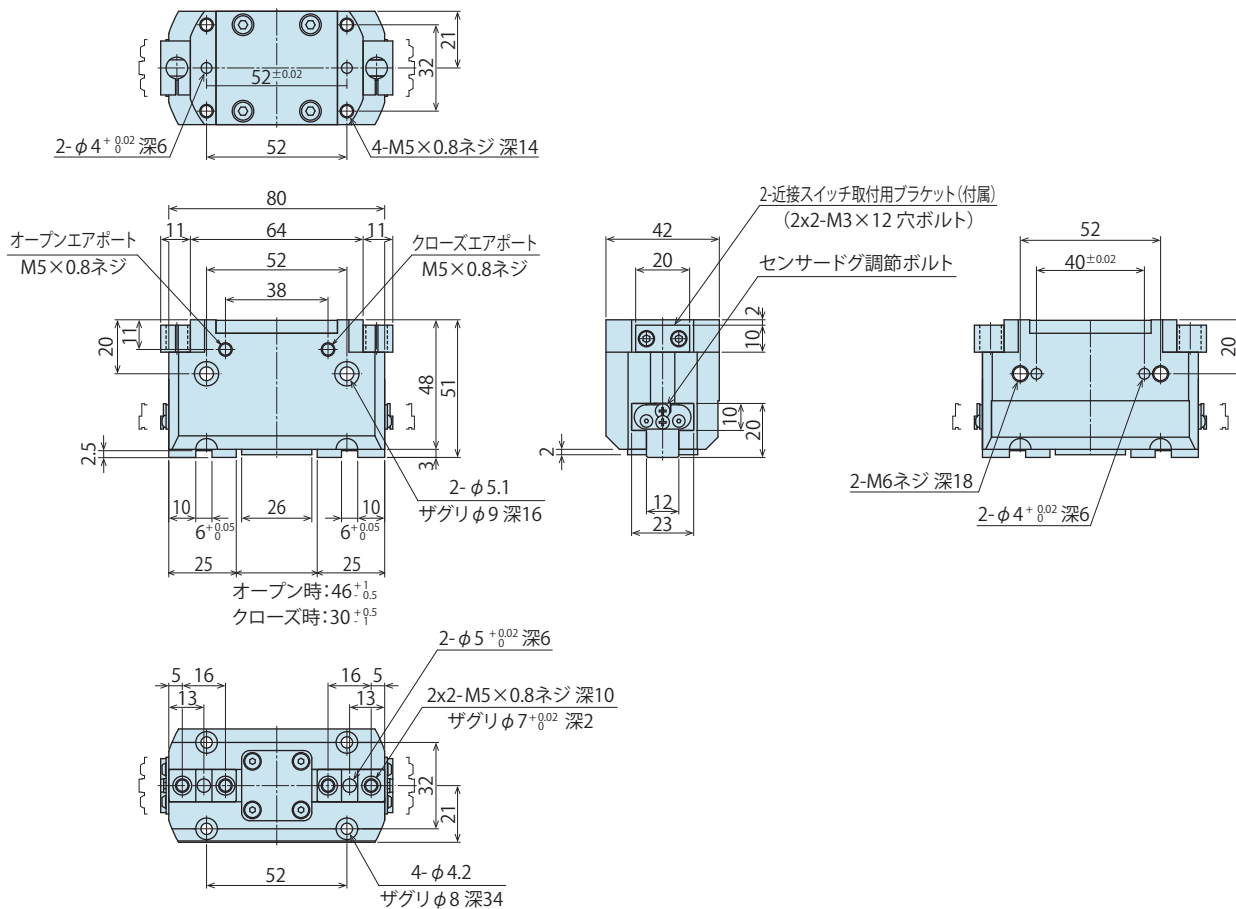
● 外形寸法：WPQ0250

※ 本図は WPQ0250 のクローズ状態を示します。



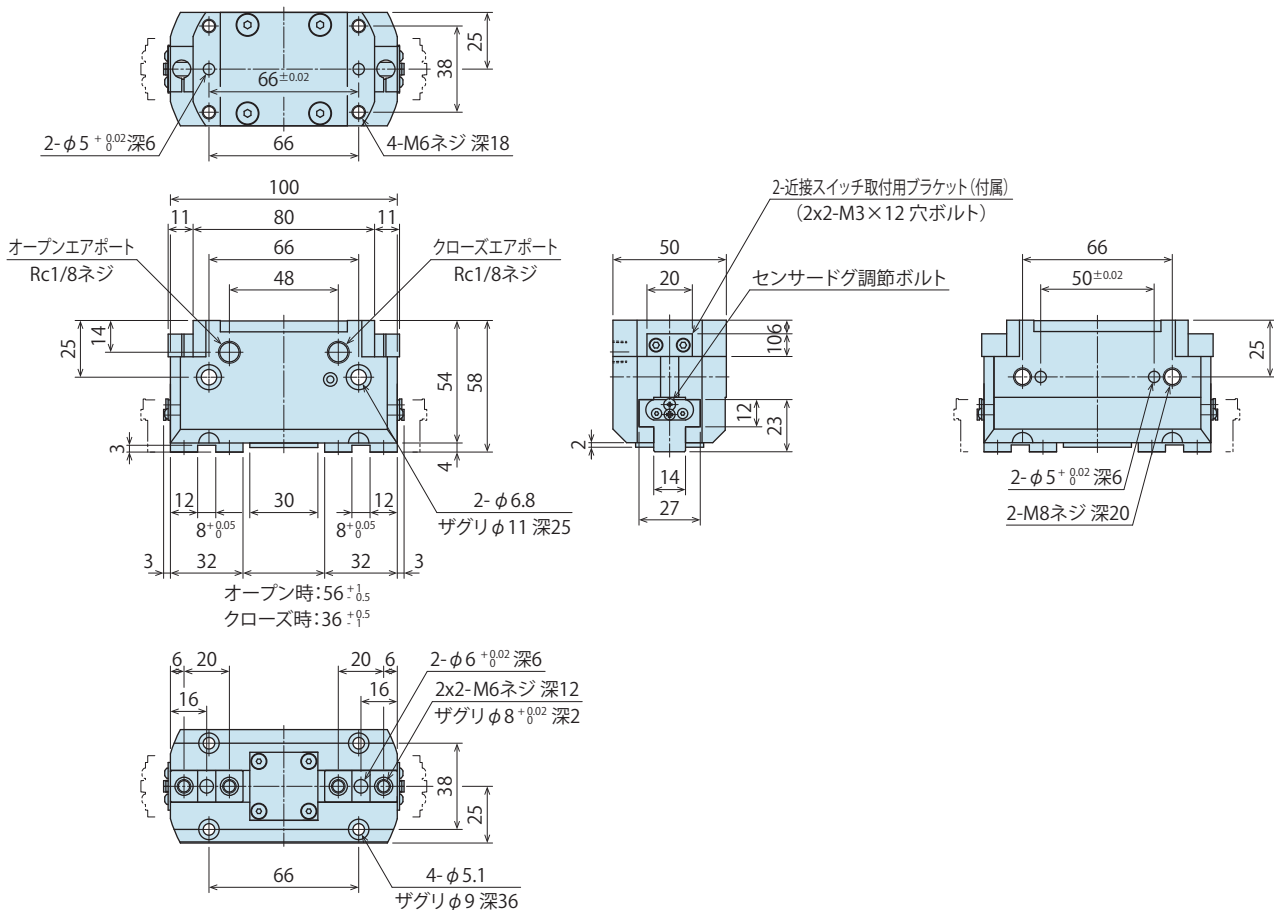
● 外形寸法：WPQ0300

※ 本図は WPQ0300 のクローズ状態を示します。



● 外形寸法：WPQ0400

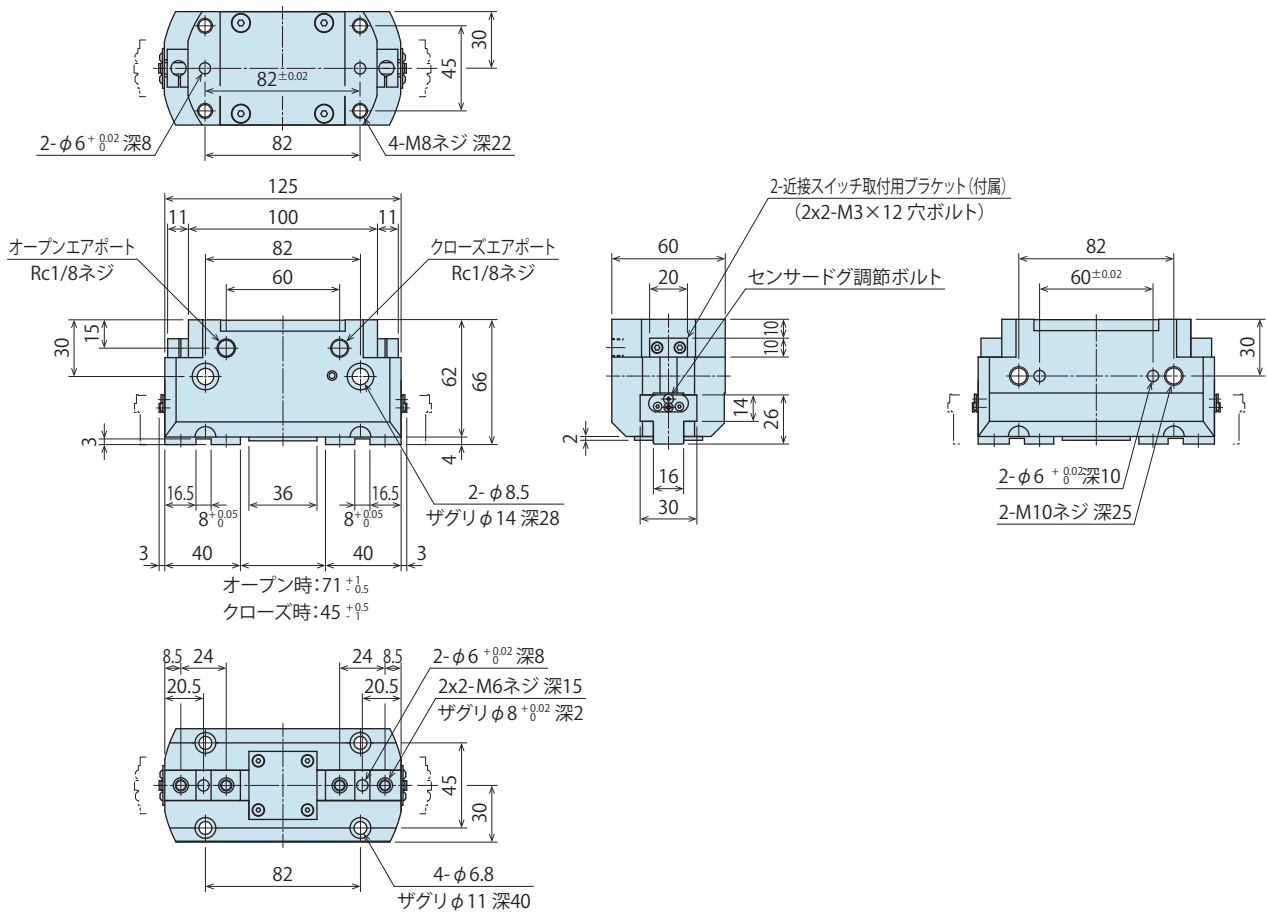
※ 本図は WPQ0400 のクローズ状態を示します。



位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カプラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他
パレットグリップ WVA
ピンクランプ SWP
ハイパワー ブルクランプ WPT
ロケートハンド WKH
ホールグリップ WKK
昇降 ホールクランプ SWJ
キャッチシリンダ WKA
ロボットハンド WPW-C WPS-C WPA WPB WPE WPF WPH WPJ WPP WPQ
オートスイッチ 動作確認 JEP JES
ハイパワーエア ホールクランプ SWE
ハイパワーエア スイングクランプ WHE
ハイパワーエア リンククランプ WCE
エア ホールクランプ SWA
エア スイングクランプ WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ WHD
エア リンククランプ WCA
エアスピード コントロールバルブ BZW
マニホールド ブロック WHZ-MD
エア スイングクランプ WHC

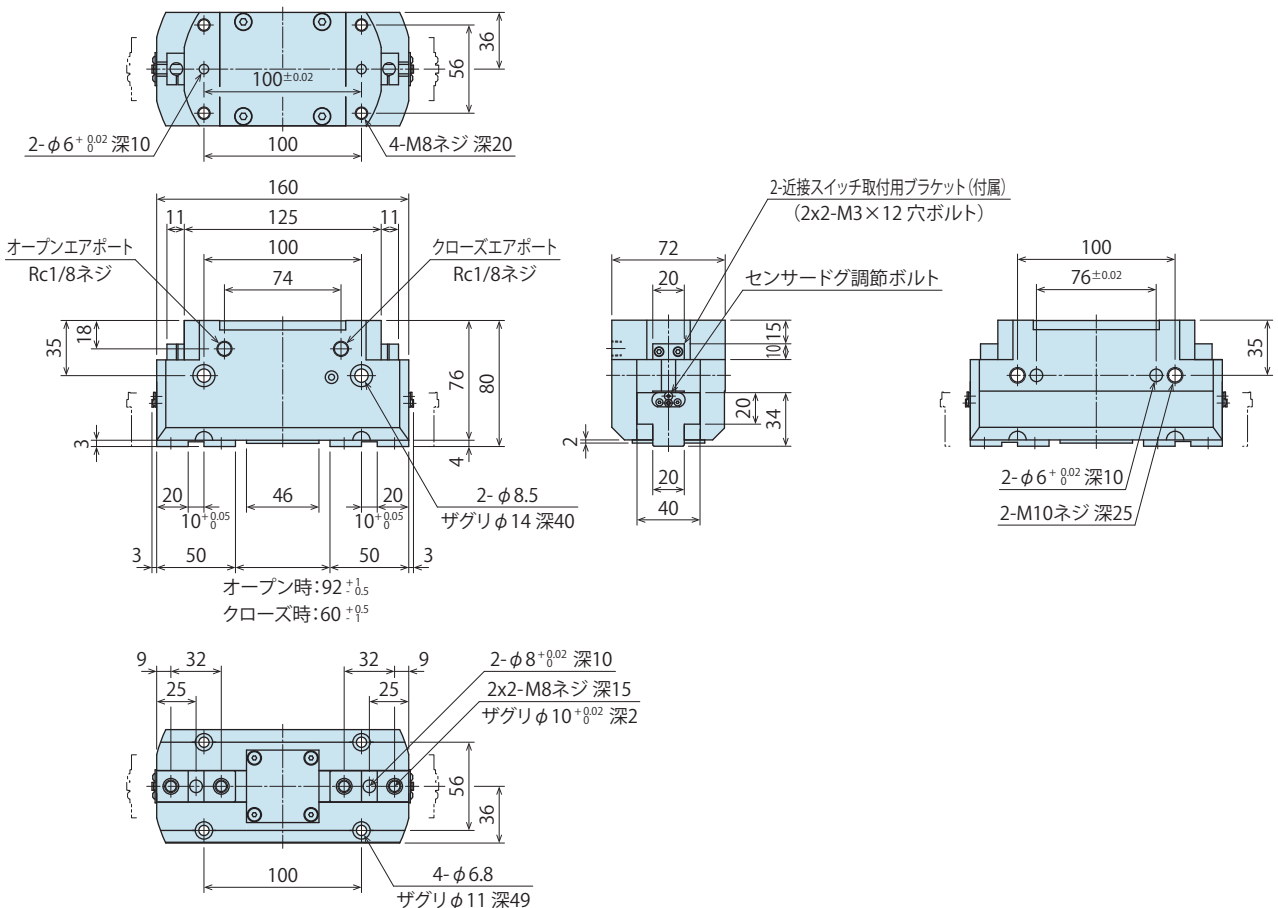
● 外形寸法：WPQ0500

※ 本図は WPQ0500 のクローズ状態を示します。



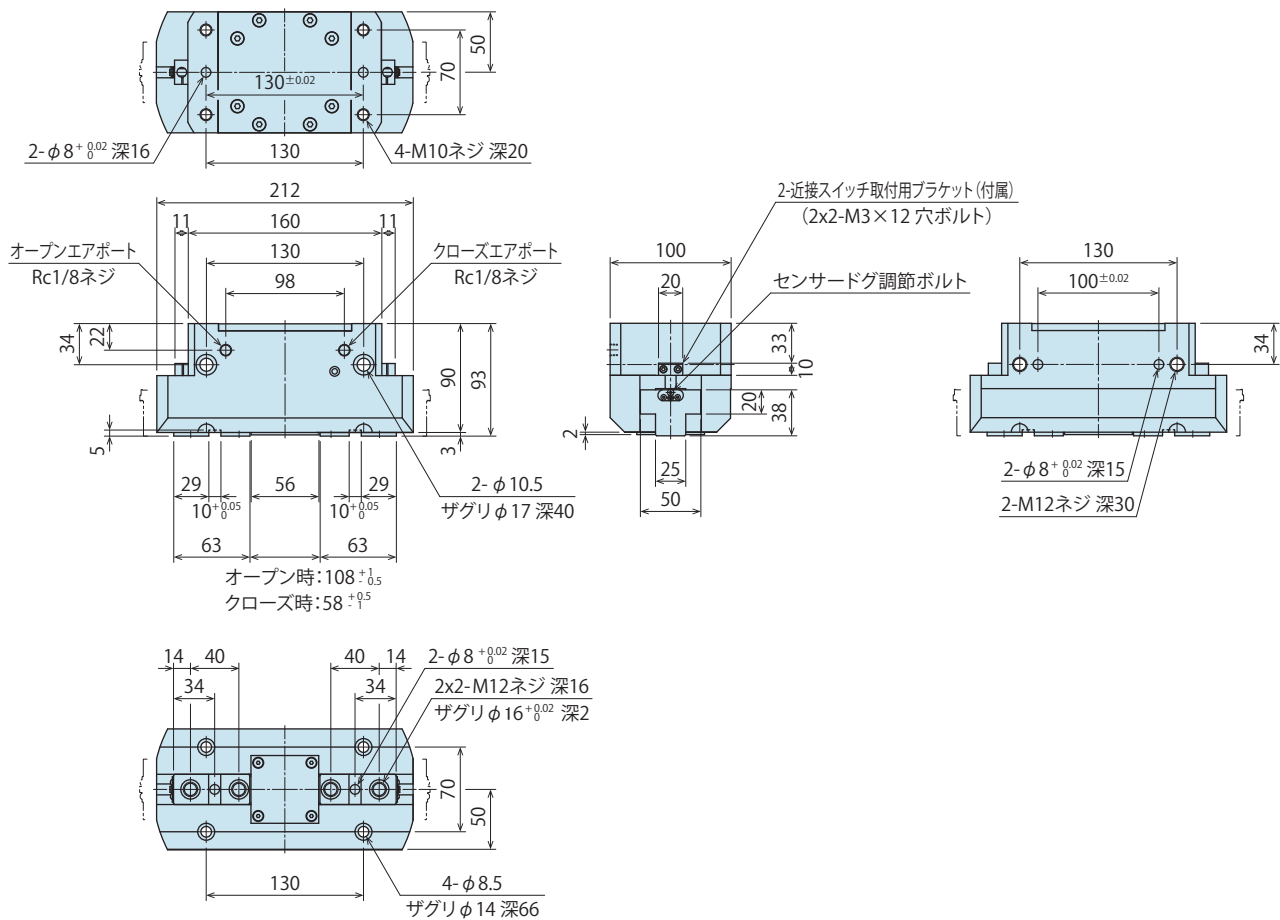
● 外形寸法：WPQ0600

※ 本図は WPQ0600 のクローズ状態を示します。



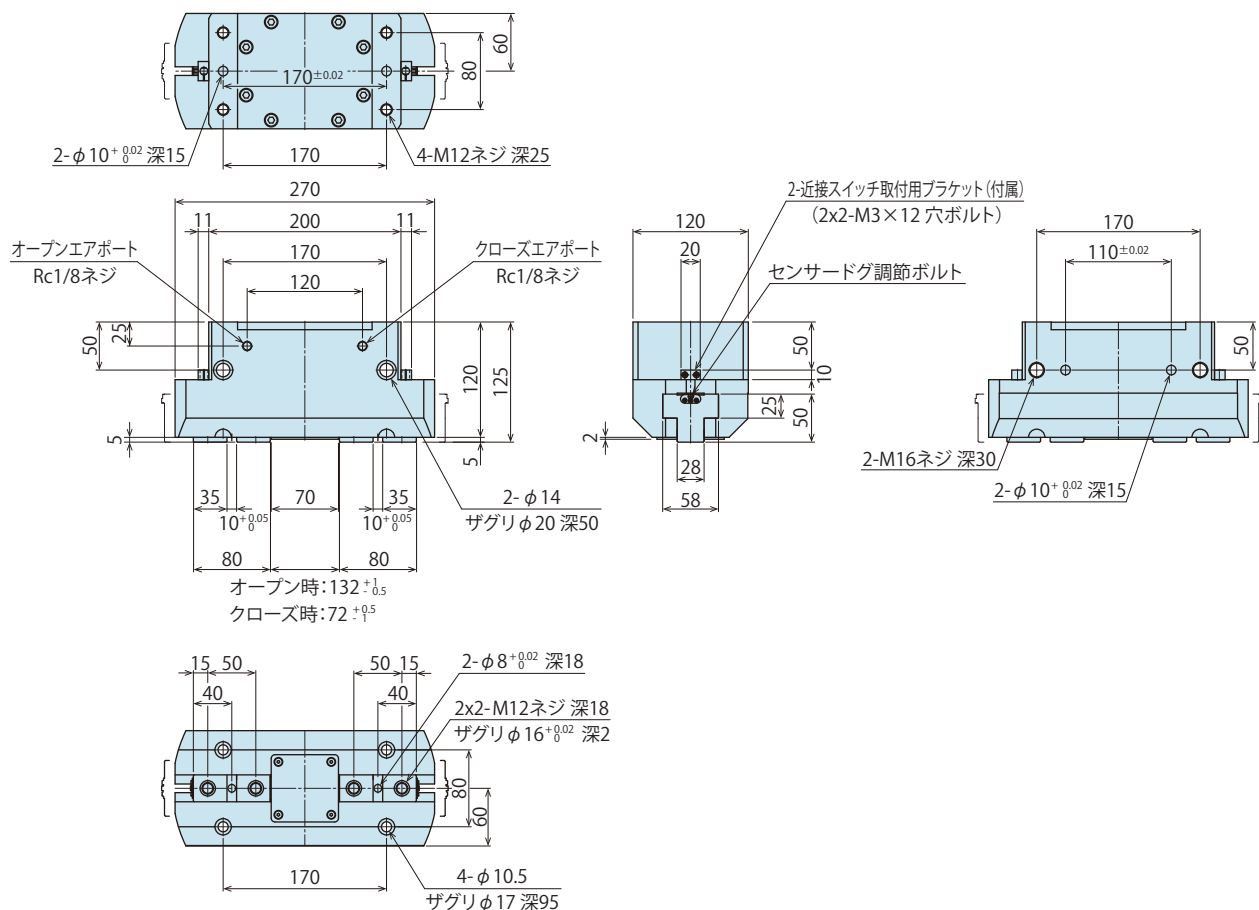
● 外形寸法：WPQ0800

※ 本図は WPQ0800 のクローズ状態を示します。



● 外形寸法：WPQ1000

※ 本図は WPQ1000 のクローズ状態を示します。



- 位置決め
+
クランプ
- 位置決め
- ハンド・クランプ
- サポート
- バルブ・カプラ
- 電動製品
搬送製品
- 注意事項・その他

パレットグリッパ	WVA
ピンクランプ	SWP
ハイパワー ブルランプ	WPT
ロケットハンド	WKH
ホールグリッパ	WKK

昇降
ホールクランプ
SWJ

キャッチシリンダ
WKA

ロボットハンド

- WPW-C
- WPS-C
- WPA
- WPB
- WPE
- WPF
- WPH
- WPJ
- WPP

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクラブ
WHE

ハイパワーエア
リンククランプ
WCE

エア
ホールクランプ
SWA

エア
スイングクランプ
WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ
WHD

エア
リンククランプ
WCA

エアスピード
コントロールバルブ
BZW

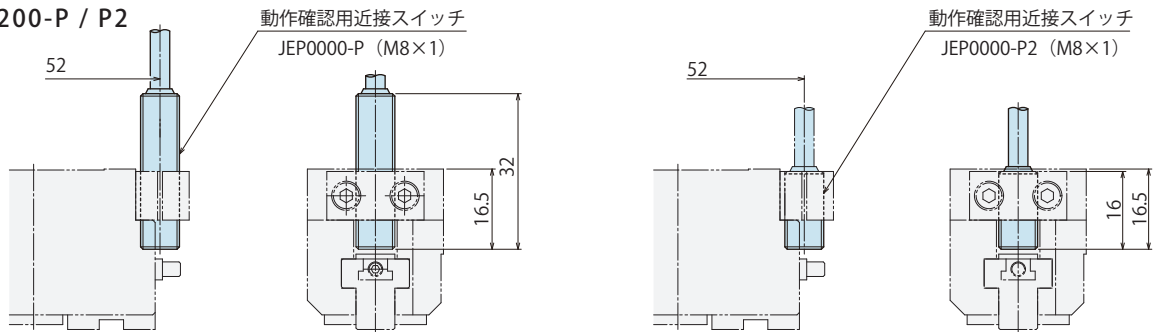
マニホールド
ブロック

WHZ-MD

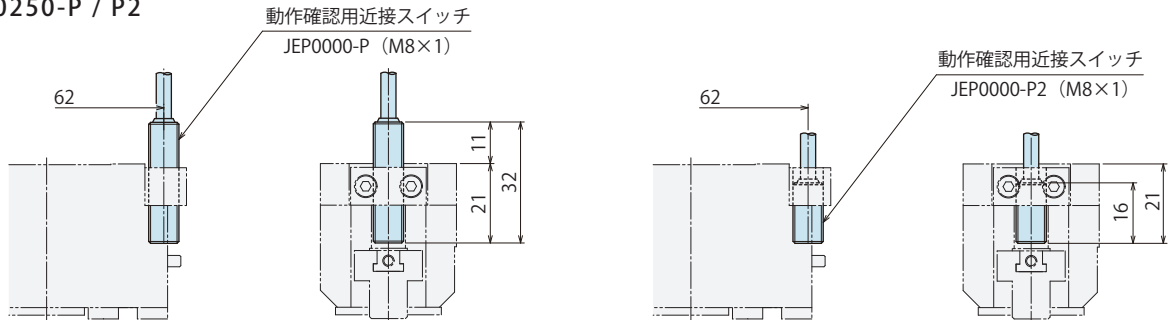
エア
スイングクランプ
WHC

● 外形寸法：動作確認用近接スイッチ

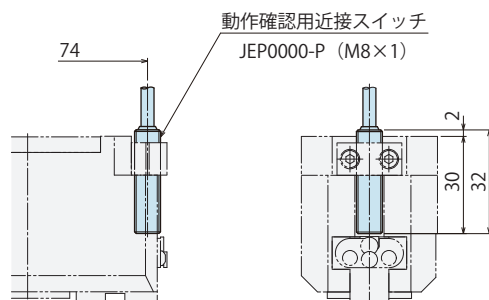
● WPQ0200-P / P2



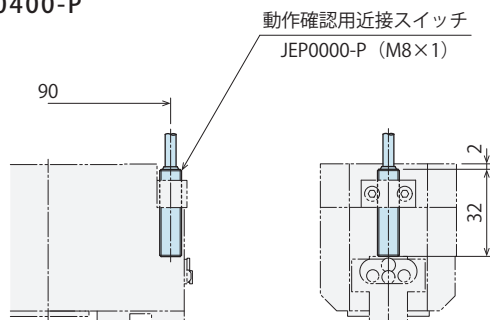
● WPQ0250-P / P2



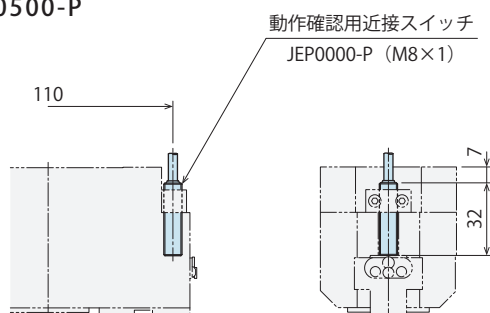
● WPQ0300-P



● WPQ0400-P



● WPQ0500-P

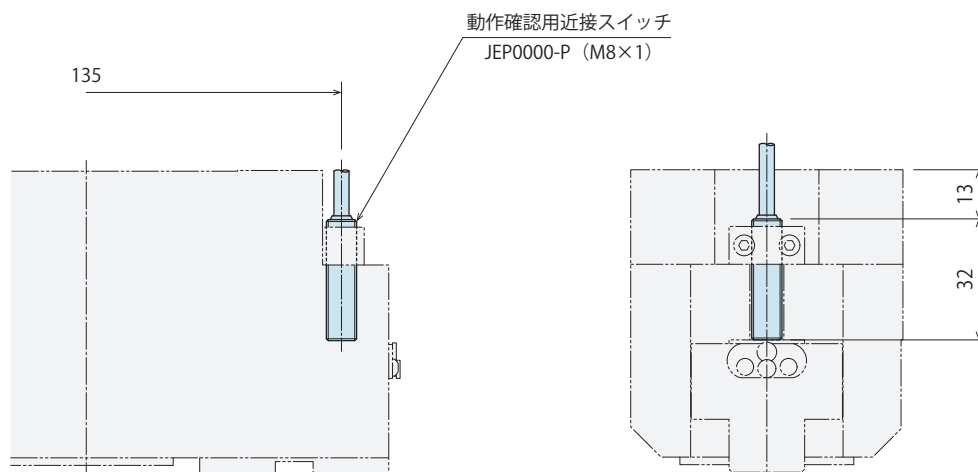


注意事項

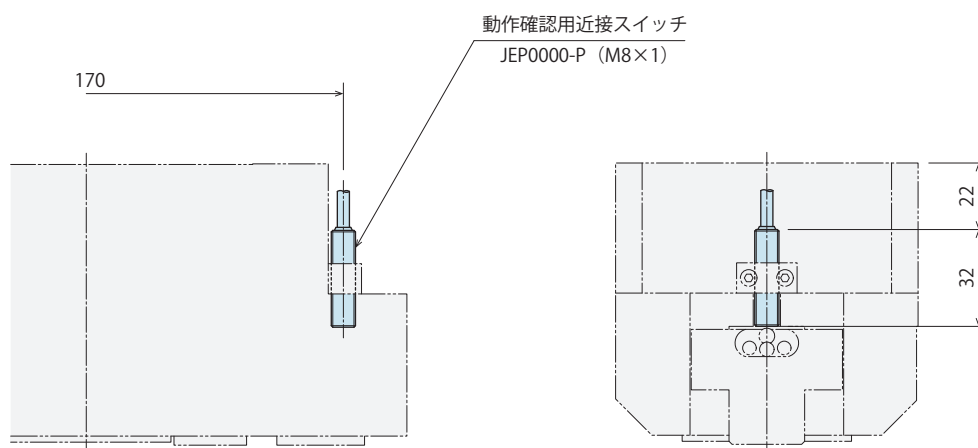
1. WPQ0300 以上のサイズには P2 タイプ（全長 16mm）の動作確認用近接スイッチは取付けできません。

● 外形寸法：動作確認用近接スイッチ

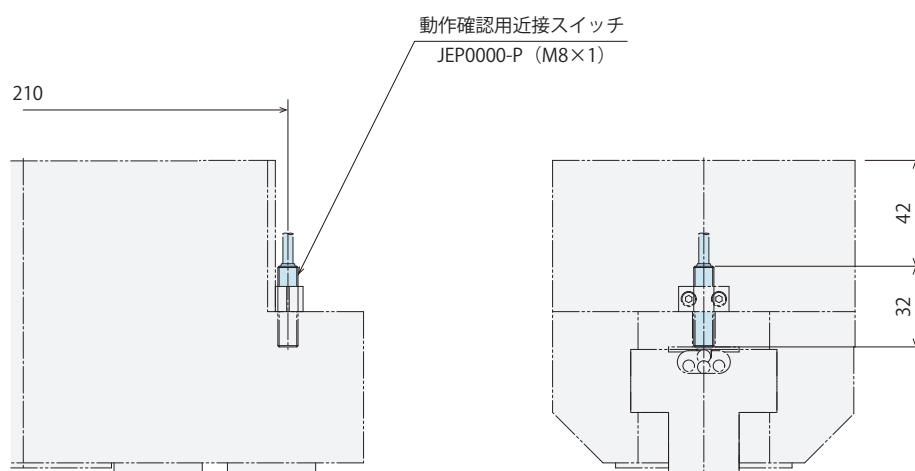
● WPQ0600-P



● WPQ0800-P



● WPQ1000-P



注意事項

1. WPQ0300 以上のサイズには P2 タイプ (全長 16mm) の動作確認用近接スイッチは取付けできません。

位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリップ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケットハンド

WKH

ホールグリップ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

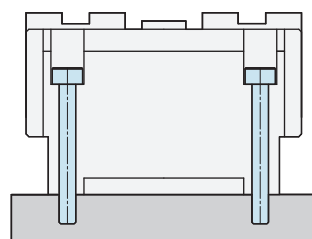
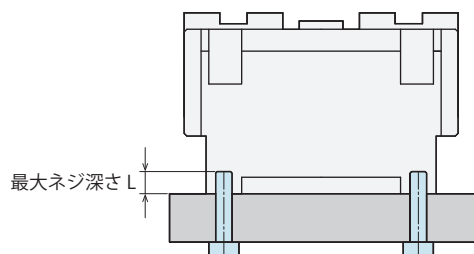
エア

スイングクランプ

WHC

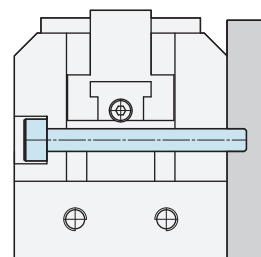
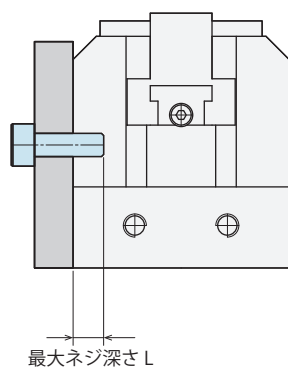
● 取付方法

● 本体締付トルク



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPQ0200	M4×0.7	2.5	6
WPQ0250	M5×0.8	5.0	12
WPQ0300	M5×0.8	5.0	14
WPQ0400	M6	7.9	18
WPQ0500	M8	15.4	20
WPQ0600	M8	15.4	20
WPQ0800	M10	35.3	20
WPQ1000	M12	65.7	25

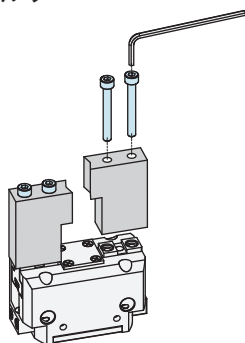
形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)
WPQ0200	M3×0.5	1.3
WPQ0250	M4×0.7	2.5
WPQ0300	M4×0.7	2.5
WPQ0400	M5×0.8	5.0
WPQ0500	M6	7.9
WPQ0600	M6	7.9
WPQ0800	M8	15.4
WPQ1000	M10	35.3



形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPQ0200	M4×0.7	2.5	8
WPQ0250	M5×0.8	5.0	15
WPQ0300	M6	7.9	14
WPQ0400	M8	15.4	14
WPQ0500	M10	35.3	18
WPQ0600	M10	35.3	18
WPQ0800	M12	65.7	25
WPQ1000	M16	162	30

形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)
WPQ0200	M3×0.5	1.3
WPQ0250	M4×0.7	2.5
WPQ0300	M5×0.8	5.0
WPQ0400	M6	7.9
WPQ0500	M8	15.4
WPQ0600	M8	15.4
WPQ0800	M10	35.3
WPQ1000	M12	65.7

● レバー締付トルク



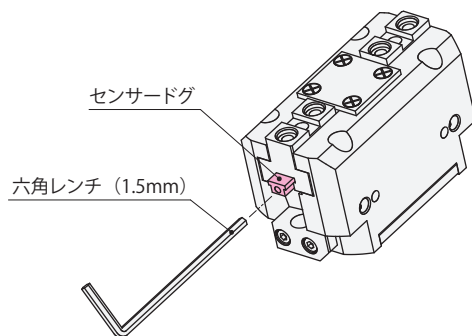
形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)	最大ネジ深さ L (mm)
WPQ0200	M3×0.5	1.3	8
WPQ0250	M4×0.7	2.5	8
WPQ0300	M5×0.8	5.0	10
WPQ0400	M6	7.9	12
WPQ0500	M6	7.9	15
WPQ0600	M8	15.4	15
WPQ0800	M12	65.7	16
WPQ1000	M12	65.7	18

● センサードグ調節方法

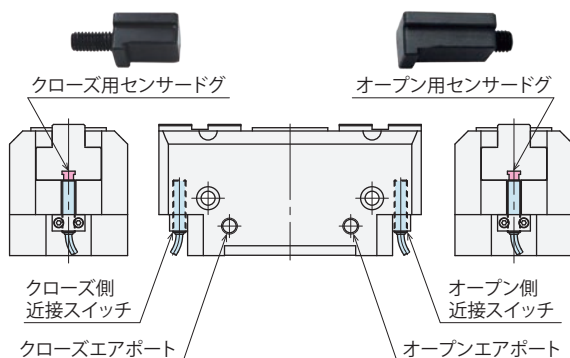
ロボットハンドの開閉検知には、近接スイッチが使用でき、センサードグの位置を調節することにより、近接スイッチの検知タイミングの変更が可能です。
センサードグは、出荷時期により、2種類の調節方法が存在します。
実機を確認いただき、対応した調節方法を参照ください。

調節方法①

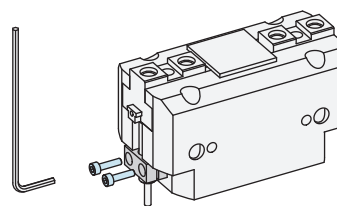
センサードグの位置を検知位置に合わせ、六角レンチ（1.5mm）で締付けてください。



センサードグは、オープン用とクローズ用では形状が異なります。下図を参照し、適切な位置にセンサードグを取付けてください。誤った位置に取り付けると、センサードグが極端に突出したり、近接スイッチが反応しない場合があります。



● 近接スイッチ取付用ブラケット締付トルク

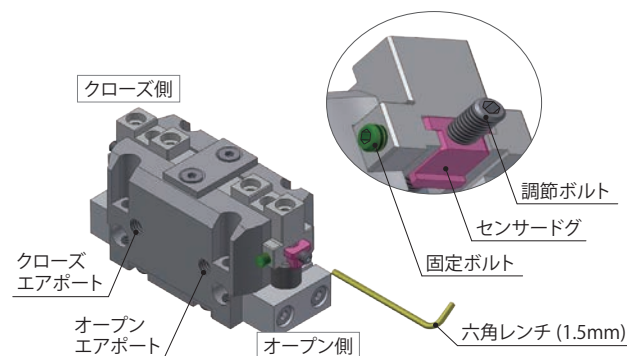


形式	取付ボルト呼び	締付トルク (N・m)
WPQ□0	M3×0.5	1.3

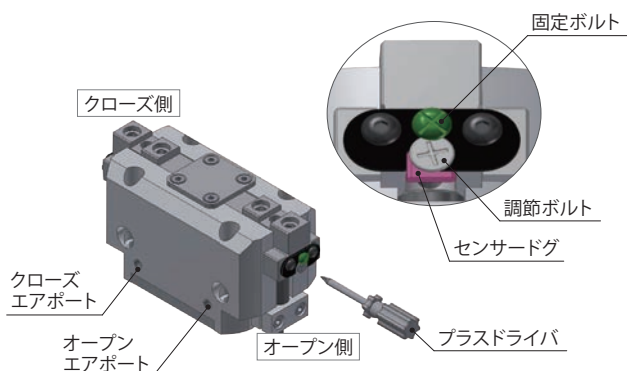
過度な締付けは、近接スイッチの破損につながります。

調節方法②

・ WPQ0200/0250 の場合
六角レンチ（1.5mm）により、固定ボルトを解除し、調節ボルトでドグの位置を調節後、再度、固定ボルトを締付けてください。
ロボットハンドの動作は、必ず固定ボルトを締付けてから行ってください。



・ WPQ0300/0400/0500/0600/0800/1000 の場合
プラスドライバーにより、固定ボルトを解除し、調節ボルトでドグの位置を調節後、再度、固定ボルトを締付けてください。
ロボットハンドの動作は、必ず固定ボルトを締付けてから行ってください。



位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他

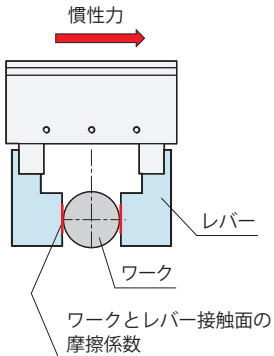
パレットグリッパ WVA
ピンクランプ SWP
ハイパワー ブルクランプ WPT
ロケートハンド WKH
ホールグリッパ WKK
昇降 ホールクランプ SWJ
キャッチシリンダ WKA
ロボットハンド WPW-C WPS-C WPA WPB WPE WPF WPH WPJ WPP WPQ

オートスイッチ 動作確認 JEP JES
ハイパワーエア ホールクランプ SWE
ハイパワーエア スイングクランプ WHE
ハイパワーエア リンククランプ WCE
エア ホールクランプ SWA
エア スイングクランプ WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ WHD
エア リンククランプ WCA
エアスピード コントロールバルブ BZW
マニホールド ブロック WHZ-MD
エア スイングクランプ WHC

● レバー長さ/ワーク質量線図

● 慣性力・摩擦係数・安全率選定表

	慣性力	摩擦係数 ※1	安全率
低速	100 mm/sec 以下の速度から 0.1 sec 程度で停止	大	5 倍
		小	10 倍
中速	100 ～ 300 mm/sec の速度から 0.1 sec 程度で停止	大	10 倍
		小	15 倍
	300 ～ 500 mm/sec の速度から 0.1 sec 程度で停止	大	15 倍
		小	20 倍
高速	500 ～ 1000 mm/sec の速度から 0.1 sec 程度で停止	-	30 倍



注意事項

- ※1. ワークとレバー接触面の摩擦係数を表します。
下記条件を参考にしてください。
摩擦係数：小 ($\mu=0.1$ 程度) …… ワークとレバーの接触面が平らな場合
摩擦係数：大 ($\mu=0.15$ 以上) …… ワークとレバー接触面がセレーションやスパイク形状の場合

● レバー長さ / ワーク質量線図の読み方

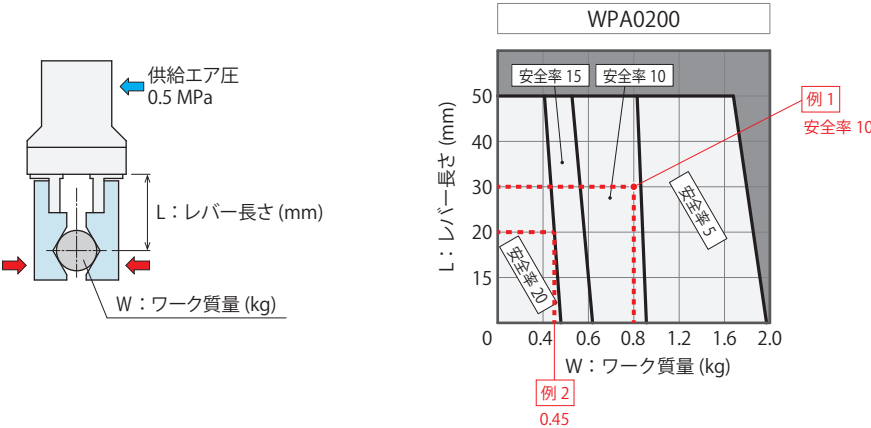
下記の選定方法は、目安ですので、実際の使用条件 (環境) を考慮のうえ、余裕を持った選定を行うことを推奨します。
供給エア圧：0.5MPa の場合を示します。

【例 1】

WPA0200 のクローズ側を使用し、ワーク質量 0.8kg、レバー長さ 30mm の条件の場合、10 倍の安全率が必要となります。
慣性力・摩擦係数・安全率選定表より、低速で使用する場合には、ワークとレバー接触面の摩擦係数が小さくても対応できますが、
中速 (100 ～ 300 mm/sec の速度から 0.1 sec 程度で停止) での使用の場合には、摩擦係数が大きくなるよう接触面をセレーションや
スパイク形状にする考慮が必要になります。

【例 2】

慣性力・摩擦係数・安全率選定表より、中速 (300 ～ 500 mm/sec の速度から 0.1 sec 程度で停止) での使用で、ワークとレバーの接触面が平らなため
摩擦係数が小さい場合、20 倍の安全率が必要となります。
WPA0200 のクローズ側を使用し、20 倍の安全率、レバー長さ 20mm の条件の場合、最大ワーク質量は 0.45kg になります。



● ワーク質量とロボットハンド把持力の関係について

各ロボットメーカーにおいて、ワーク質量に対するロボットハンド把持力は 16 倍程度の安全率を目安としますが、
ワーク質量に対する適切なロボットハンド把持力は使用条件により変化しますので、下記を参考に機器選定を行うことを推奨します。

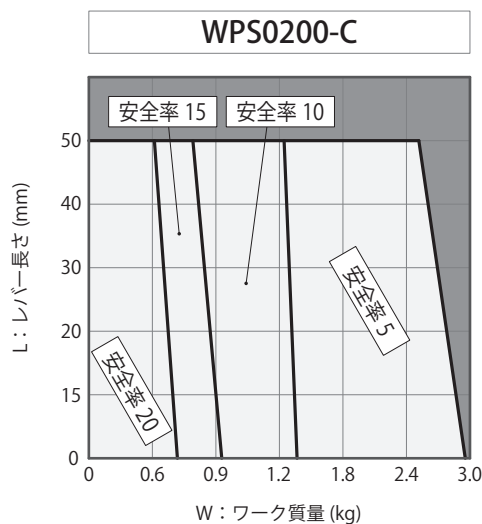
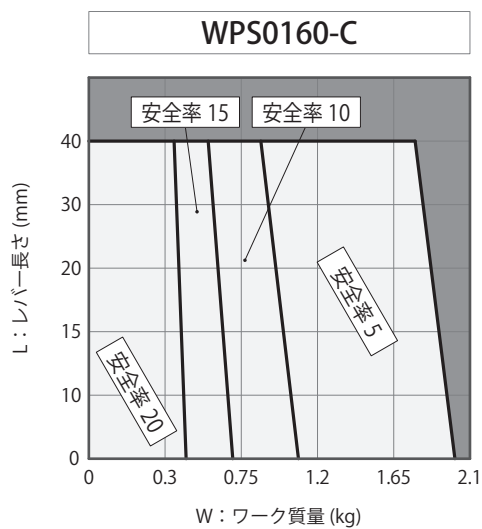
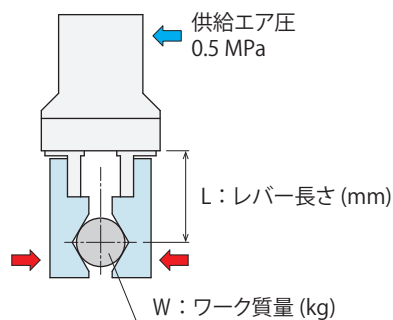
① ワーク重心と把持位置

極力、ロボットハンド中心でワーク重心を把持するように、レバー設計を行うことを推奨します。

② レバー長さ

ロボットハンド本体に加わる荷重は、レバー長さにより変化しますので、極力、ロボットハンド本体にワークの重心を近付けた
レバー設計を行うことを推奨します。

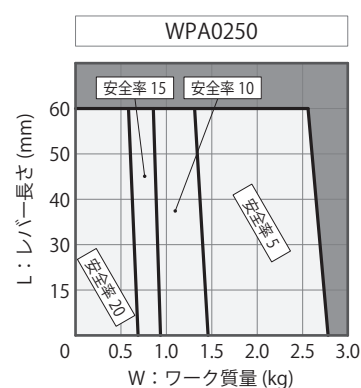
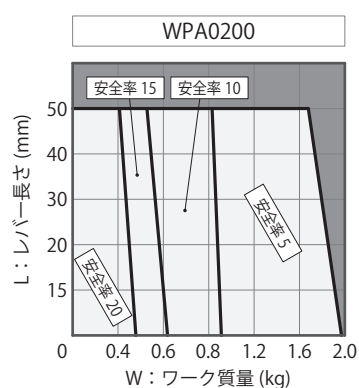
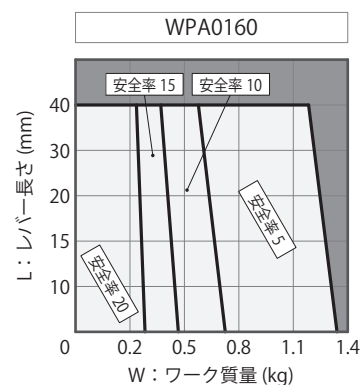
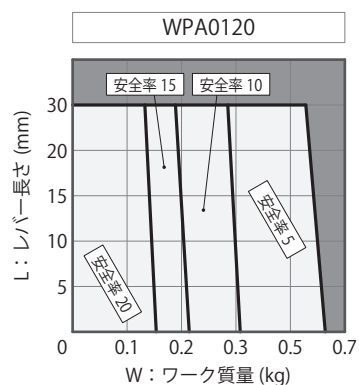
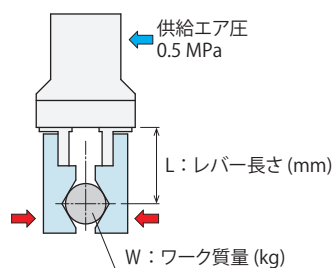
● WPS：クローズ側



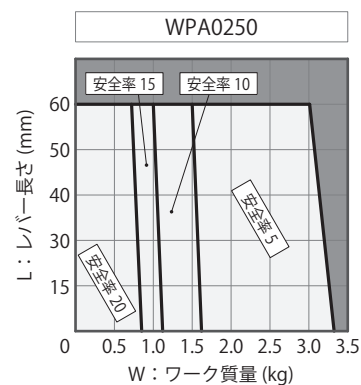
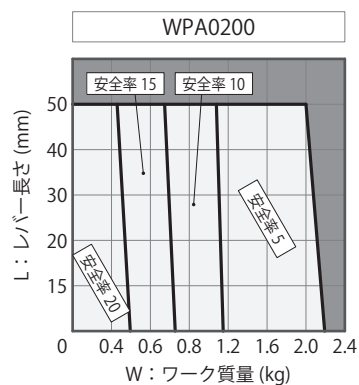
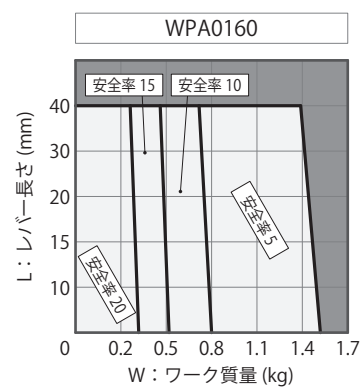
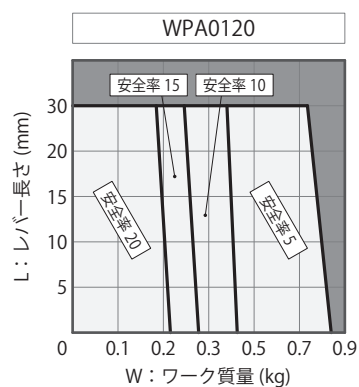
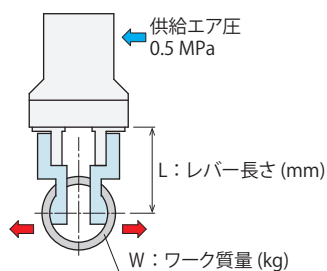
位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他
パレットグリッパ WVA
ピンクランプ SWP
ハイパワー ブルクランプ WPT
ロケットハンド WKH
ホールグリッパ WKK
昇降 ホールクランプ SWJ
キャッチシリンダ WKA
ロボットハンド
WPW-C
WPS-C
WPA
WPB
WPE
WPF
WPH
WPJ
WPP
WPQ
オートスイッチ 動作確認
JEP
JES
ハイパワーエア ホールクランプ SWE
ハイパワーエア スイングクランプ WHE
ハイパワーエア リンククランプ WCE
エア ホールクランプ SWA
エア スイングクランプ WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ WHD
エア リンククランプ WCA
エアシード コントロールバルブ BZW
マニホールド ブロック WHZ-MD
エア スイングクランプ WHC

● レバー長さ/ワーク質量線図

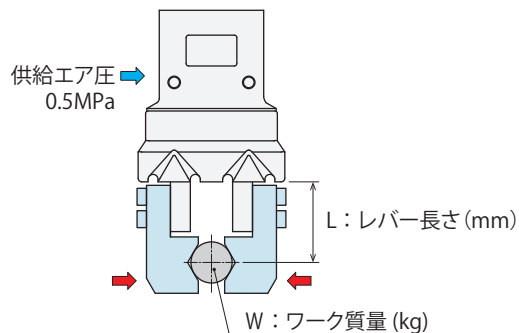
● WPA：クローズ側



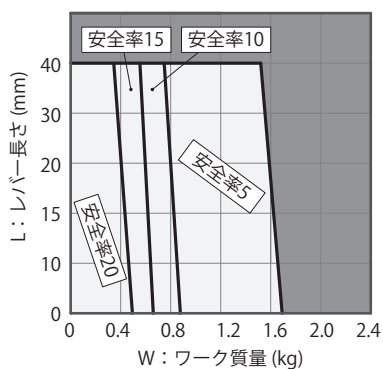
● WPA：オープン側



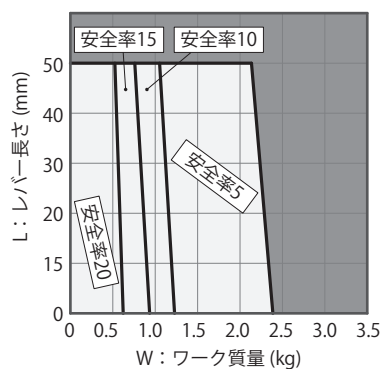
● WPB：クローズ側



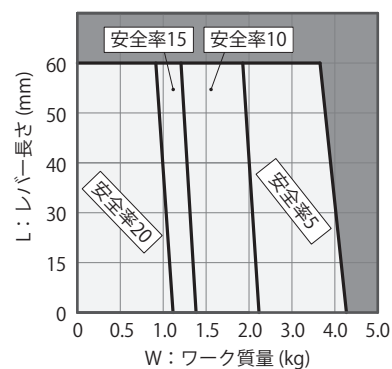
WPB0160



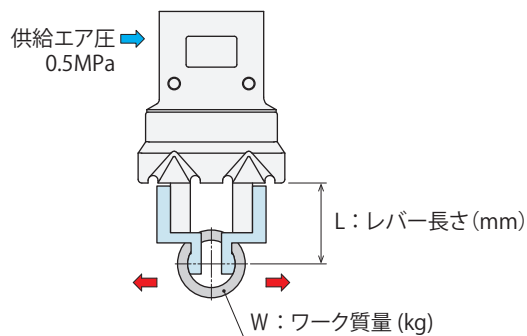
WPB0200



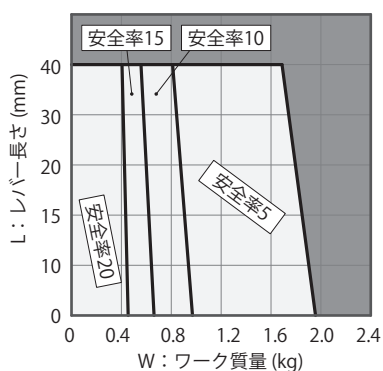
WPB0250



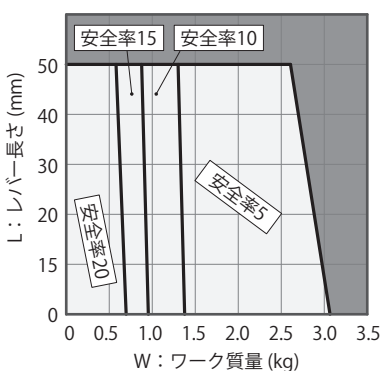
● WPB：オープン側



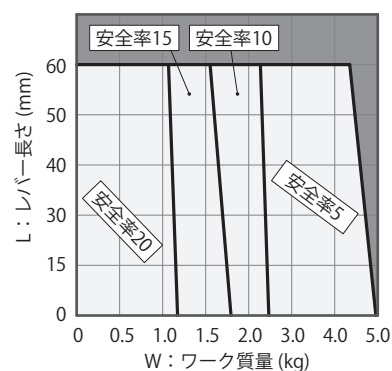
WPB0160



WPB0200



WPB0250



位置決め

クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

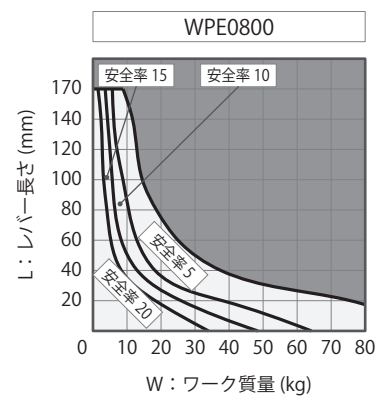
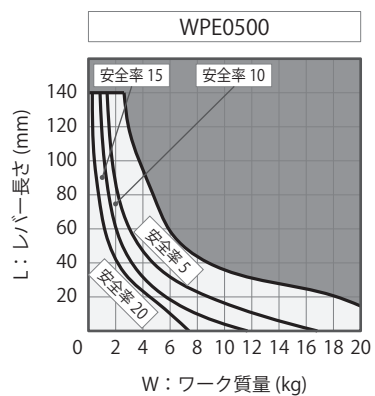
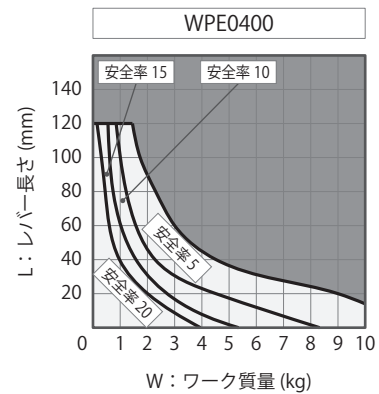
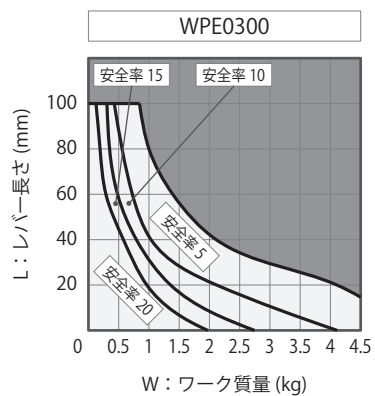
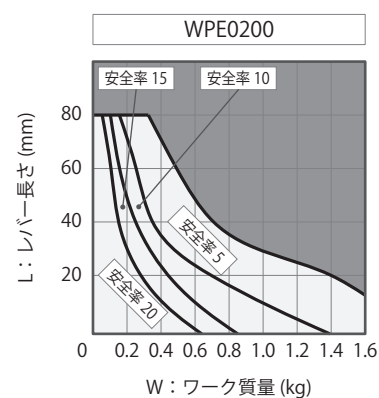
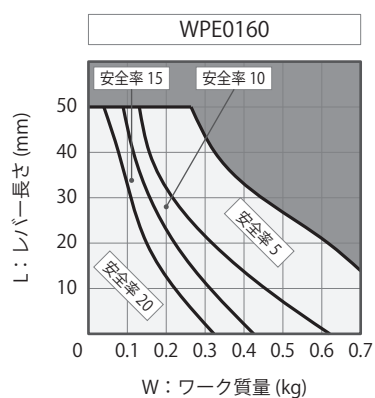
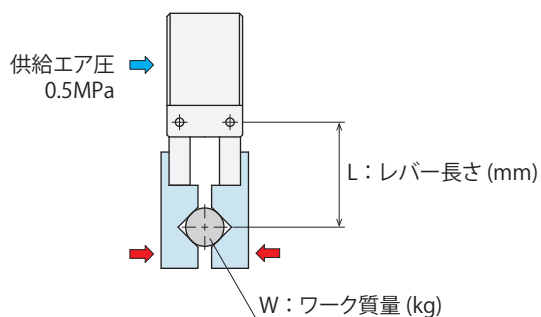
エア

スイングクランプ

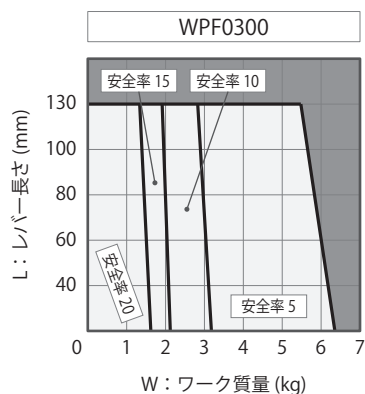
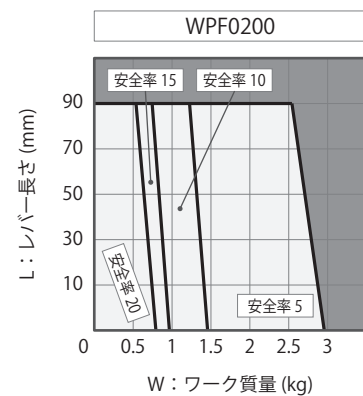
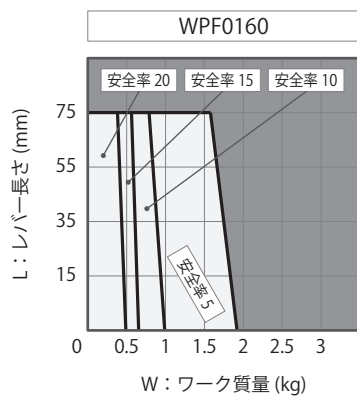
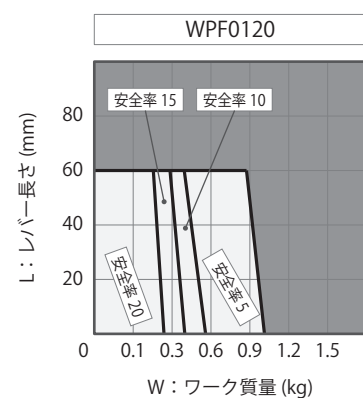
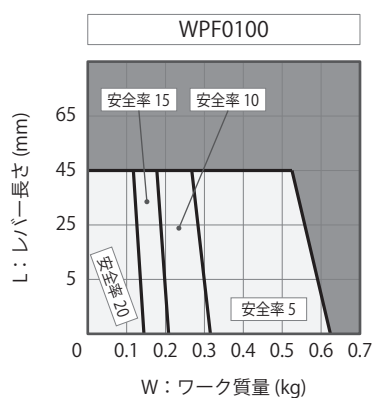
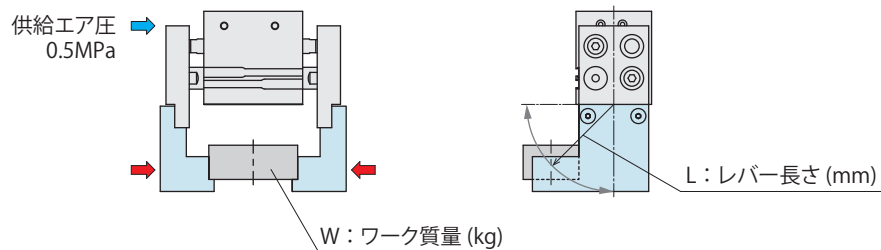
WHC

● レバー長さ/ワーク質量線図

- WPE：クローズ側



● WPF：クローズ側



位置決め
+
クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品
搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー
ブルクランプ

WPT

ロケットハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

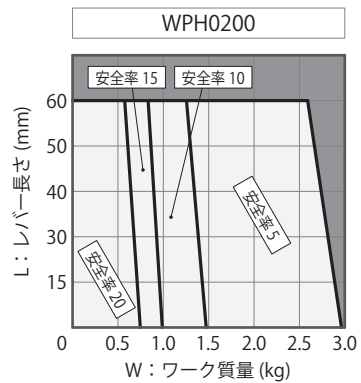
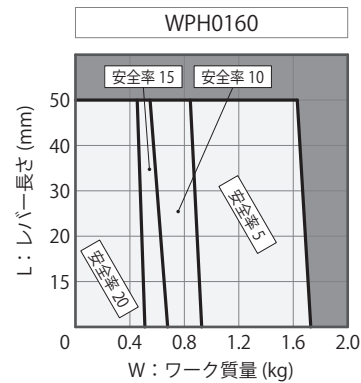
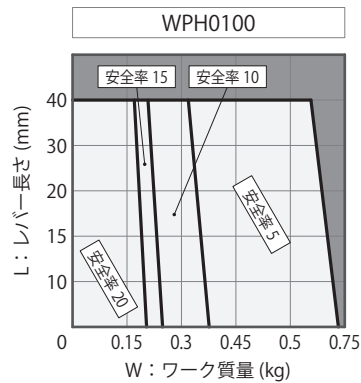
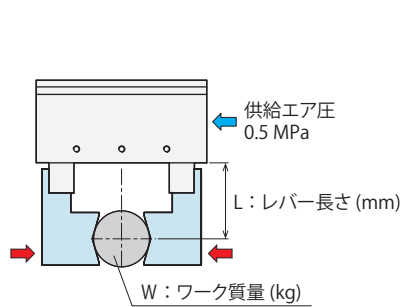
エア

スイングクランプ

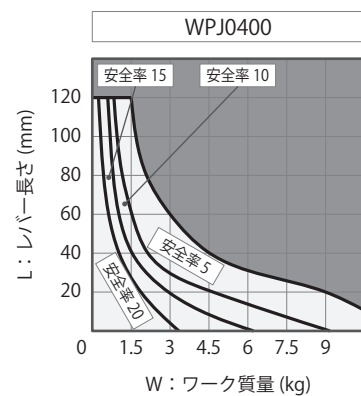
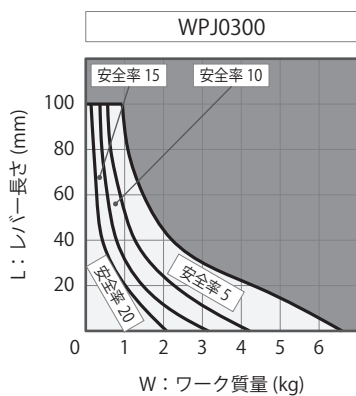
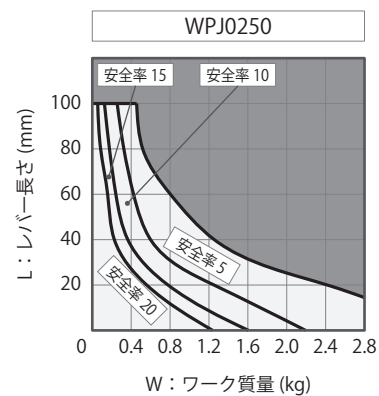
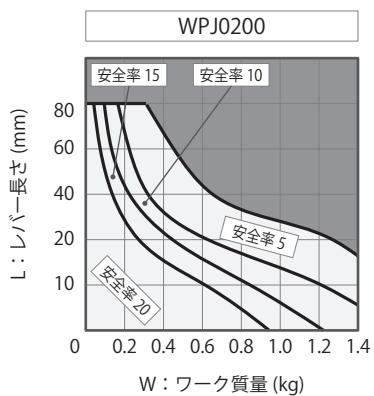
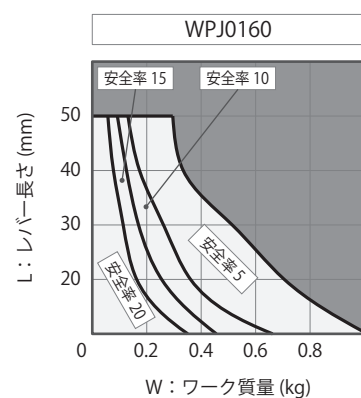
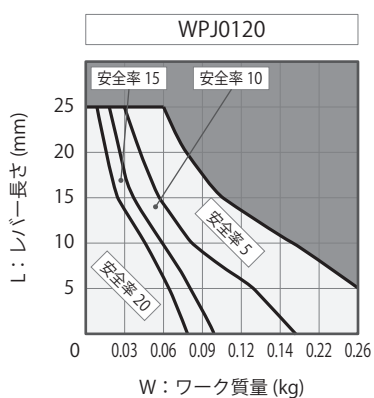
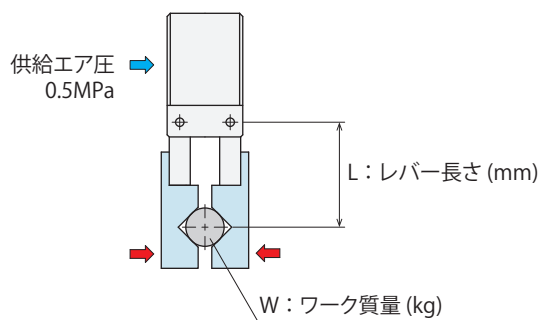
WHC

● レバー長さ/ワーク質量線図

● WPH



● WPJ：クローズ側



位置決め

クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケットハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

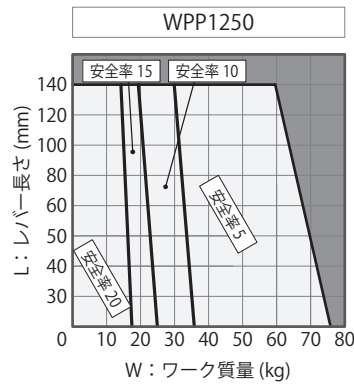
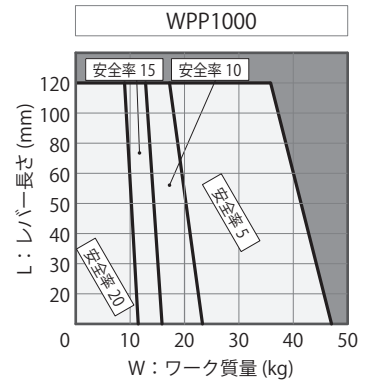
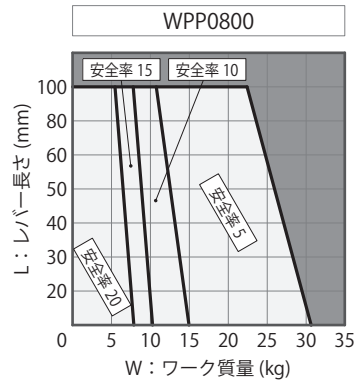
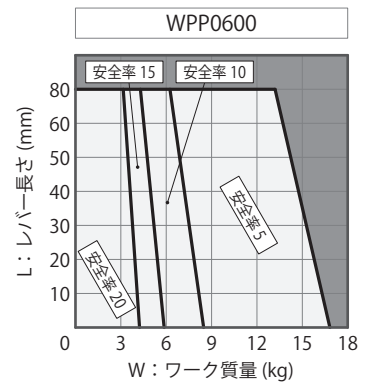
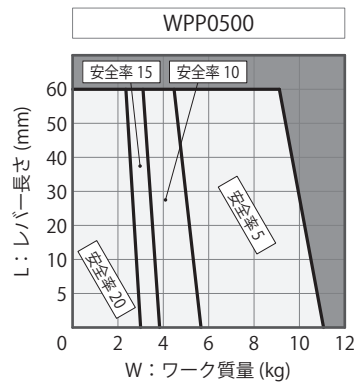
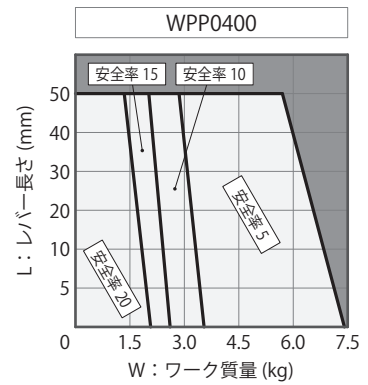
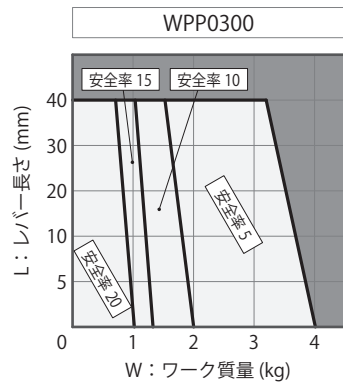
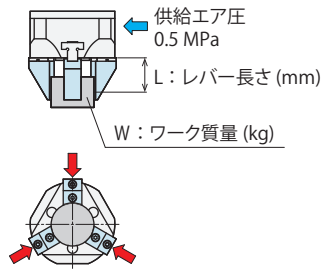
エア

スイングクランプ

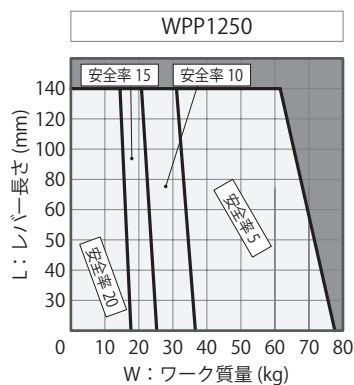
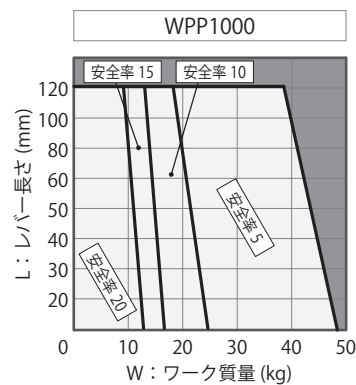
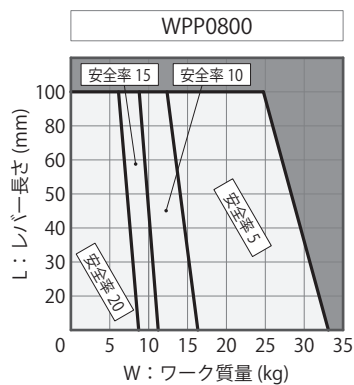
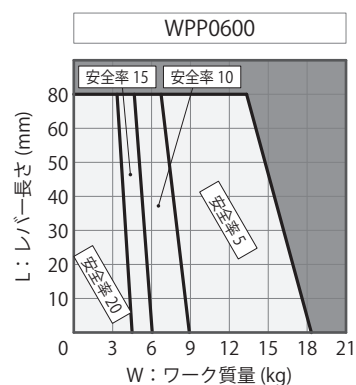
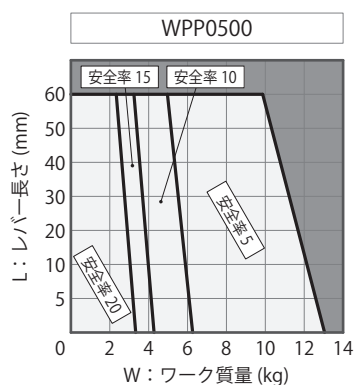
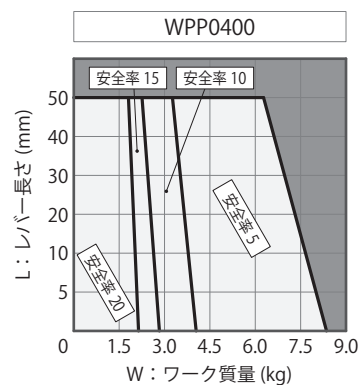
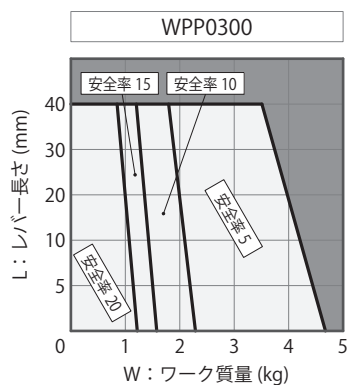
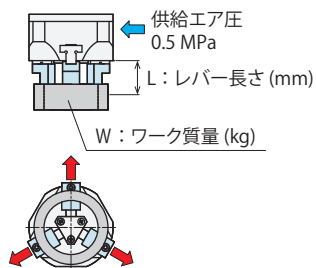
WHC

● レバー長さ/ワーク質量線図

● WPP：クローズ側



● WPP：オープン側



位置決め

クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケットハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ

動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

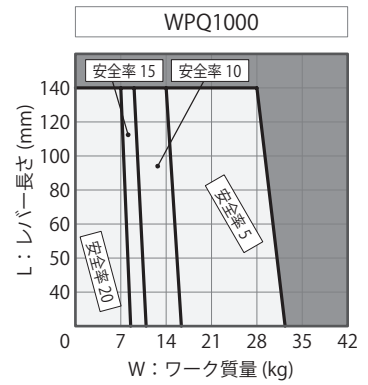
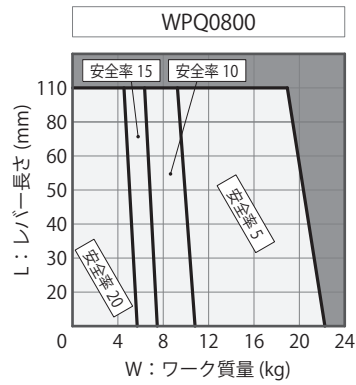
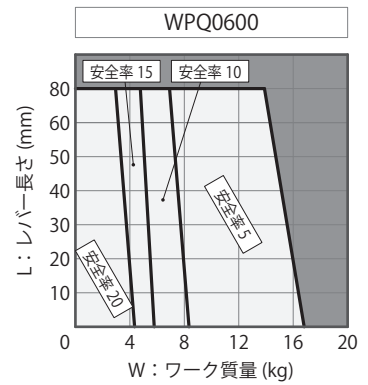
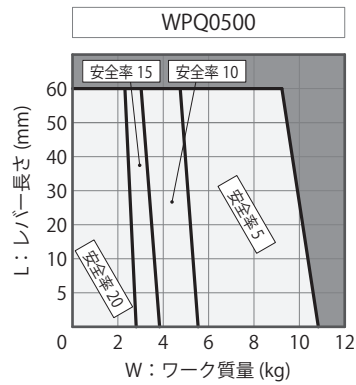
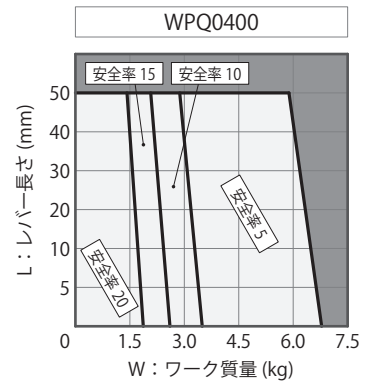
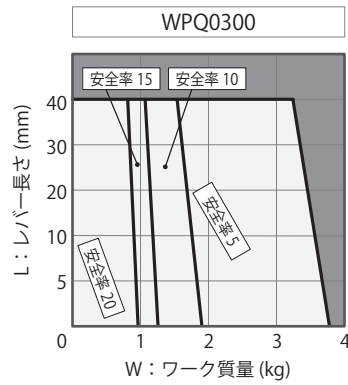
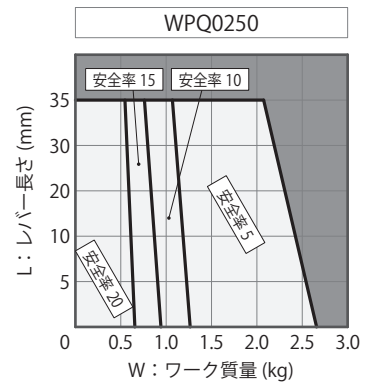
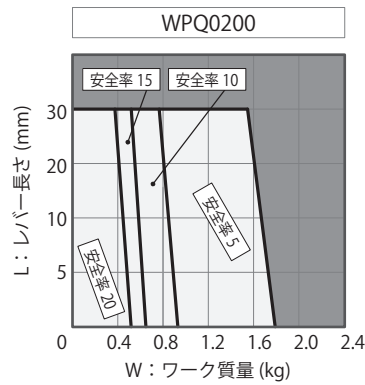
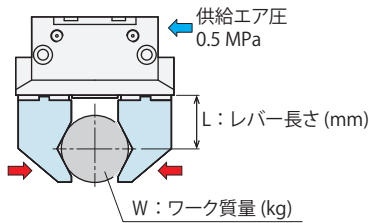
エア

スイングクランプ

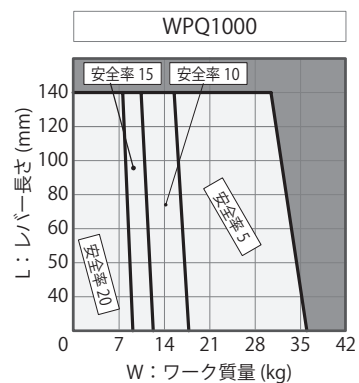
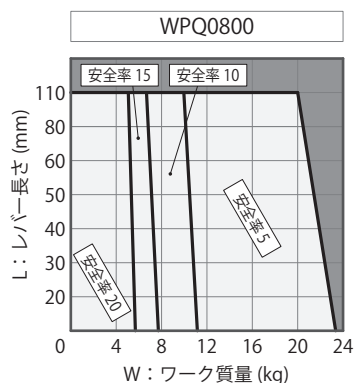
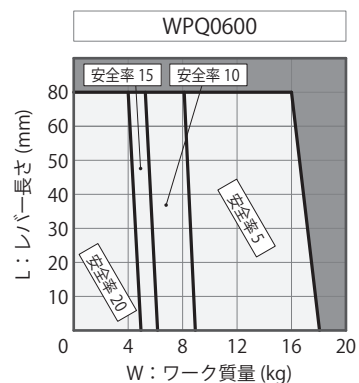
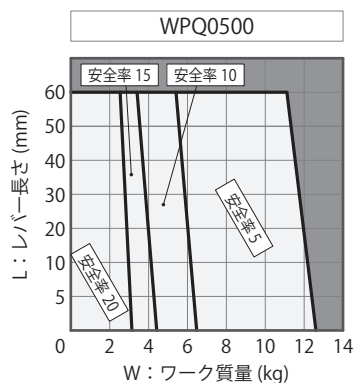
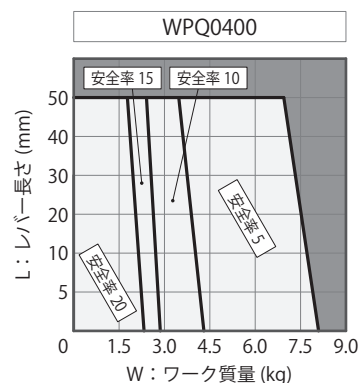
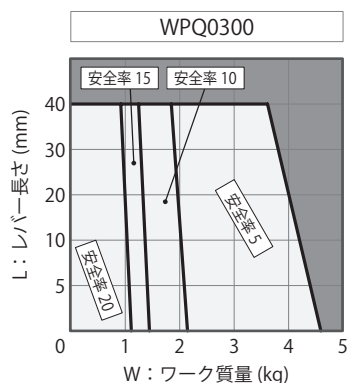
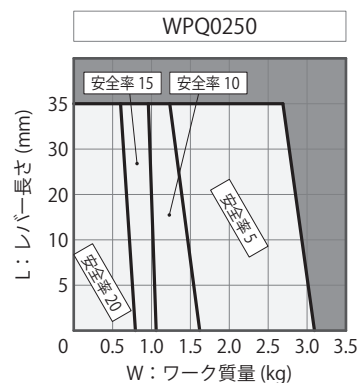
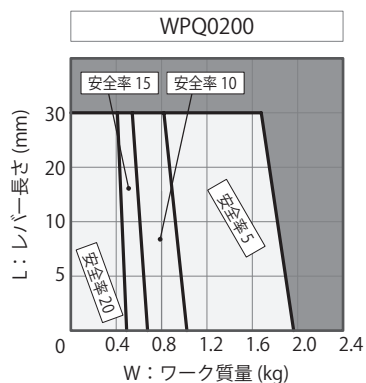
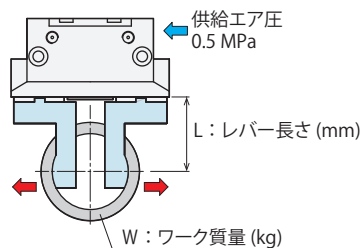
WHC

● レバー長さ/ワーク質量線図

● WPQ：クローズ側



● WPQ：オープン側



位置決め
+
クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品
搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー
ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア
ホールクランプ

SWA

エア
スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア
リンククランプ

WCA

エアスピード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

エア
スイングクランプ

WHC

● 注意事項

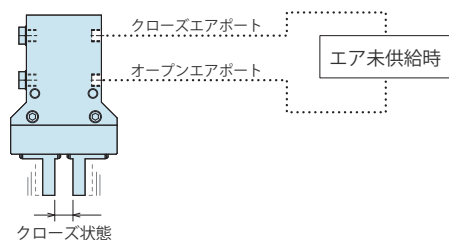
● 設計上の注意事項

1) 仕様の確認

- 各製品の仕様欄に記載の最高使用圧力・最低作動圧力をご確認のうえ、ご使用ください。
ただし、レバー長さにより最高使用圧力および把握力は変化します。ロボットハンドに能力を超える無理な負荷を加えると、変形・かじり・エア漏れ等の原因になりますので、レバー長さに適したエア圧でご使用ください。

● model WPS のみ

クローズエアポート、オープンエアポート両方にエアが供給されていない場合、内蔵バネによりグリッパ部はクローズ状態となります。



2) 回路設計時の考慮

- エア回路の設計に当たっては、適切な回路設計を行ってください。回路設計を誤ると、機器の誤動作、破損などが発生する場合がありますので、事前の検討を充分行ってください。

3) 保護カバーの取付

- ロボットやロボットハンドの可動部等が、人体に特に危険を及ぼす恐れのある場合は、保護カバーを設けてください。

4) エアフィルタを通した清浄なエアを供給してください。

- ルブリケータ等による給油は不要です。

5) 動作速度の調整

- ロボットハンドの動作が極端に速い場合は、各部の摩耗や損傷を早め、故障の原因となります。市販のスピードコントローラを使用し、開閉時間が必要以上に速くならないように調整してください。

6) オートスイッチのご使用について

- オートスイッチは、ご使用になる環境に合わせて、ご選定ください。
- オートスイッチを装着する位置や向きによって、オートスイッチがロボットハンドから飛び出す場合があります。

● 取付施工上の注意事項

1) 使用流体の確認

- 必ずエアフィルタを通した清浄なドライエアを供給してください。（ドレン除去の機器を設置してください。）
- ルブリケータ等による給油は不要です。
ルブリケータ等による給油を行った場合、初期潤滑剤が消失して能力低下や低圧・低速条件での動作が不安定になることがあります。（給油を行った場合は、途中で中止せずに続けて行ってください。）

2) 配管前の処置

- 配管・管継手・ジグの流体穴等は、充分なフラッシングで清浄なものをご使用ください。
回路中のゴミや切粉等が、エア漏れや動作不良の原因になります。
- 本品にはエア回路内のゴミ・不純物侵入を防止する機能は設けていません。

3) シールテープの巻き方

- ネジ部先端を 1 ～ 2 山残して巻いてください。
- シールテープの切れ端がエア漏れや動作不良の原因になります。
- 配管施工時は機器内に異物を混入させないため、作業環境を清浄にして、適正な施工を行ってください。

4) 本体・レバーの取付

- 本体・レバーの取付は各製品ページ記載の締付トルクで締付けてください。
WPS : P.468 参照、WPA : P.478 参照、WPB : P.488 参照、
WPE : P.498 参照、WPF : P.508 参照、WPH : P.516 参照、
WPJ : P.526 参照、WPP : P.541 参照、WPQ : P.555 参照

5) 試運転の方法

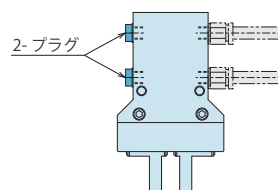
- 施工直後に大流量のエアを供給すると、動作時間が極端に速くなり、ロボットハンドに重大な損傷を発生させる可能性があります。
エア源付近にスピードコントローラ等を取付けて徐々にエアを供給してください。

6) 動作速度の調整

- ロボットハンドの動作が極端に速い場合は、各部の摩耗や損傷を早め、故障の原因となります。市販のスピードコントローラを使用し、開閉時間が必要以上に速くならないように調整してください。

7) プラグの取付 (model WPS のみ)

- クローズエアポート、オープンエアポートはハンド両側面にあり、任意のポートよりエア供給が可能です。
エア供給を行う反対面のポートに同梱のプラグを取付けてください。



● 取扱い上の注意事項

- 1) 十分な知識と経験を持った人が取扱ってください。
- 油空圧機器を使用した機械・装置の取扱い、メンテナンス等は、十分な知識と経験を持った人が行ってください。
- 2) 安全を確保するまでは、機器の取扱い、取外しを絶対に行わないでください。
 - ① 機械・装置の点検や整備は、被駆動物体の落下防止処置や暴走防止処置等がなされていることを確認してから行ってください。
 - ② 機器を取外すときは、上述の安全処置がとられていることの確認を行い、圧力源や電源を遮断し、油圧・エア回路中に圧力が無くなったことを確認してから行ってください。
 - ③ 運転停止直後の機器の取外しは、機器の温度が上がっている場合がありますので、温度が下がってから行ってください。
 - ④ 機械・装置を再起動する場合は、ボルトや各部の異常がないか確認した後に行ってください。
- 3) ロボットハンド（ロボット）動作中は、ロボットハンド（ロボット）に触れないでください。手を挟まれ、けがの原因になります。



- 4) 分解や改造はしないでください。
 - 分解や改造をされますと、保証期間内であっても保証ができなくなります。
 - 内部に強力なバネを内蔵しており危険です。(model WPS のみ)

● 保守・点検

- 1) オーバーホール・修理は当社にお申しつけください。
内部に強力なバネを内蔵しており危険です。(model WPS のみ)

※ 共通注意事項は P.905 を参照してください。

・保守 / 点検

・保証

位置決め

クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー
ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア
ホールクランプ

SWA

エア
スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア
リンククランプ

WCA

エアシード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

エア
スイングクランプ

WHC

● 形式表示

JEP 000 0 - A1 L

1
2
3

1 デザイン No.

0 : 製品のバージョン情報です。

2 スイッチ種別

- A1** : 2線式 有接点オートスイッチ **P** : 3線式 動作確認用近接スイッチ (全長32mm)
- A2** : 2線式 有接点オートスイッチ **P2** : 3線式 動作確認用近接スイッチ (全長16mm)
- A2V** : 2線式 L型 有接点オートスイッチ
- B1** : 3線式 無接点オートスイッチ
- B2** : 3線式 無接点オートスイッチ
- B3C** : 3線式 L型 無接点オートスイッチ

3 リード線長さ^{※1}

無記号 : 1m

L : 3m

注意事項

※1. **3** リード線長さは **2** スイッチ種別の A□/B□ オートスイッチに適合します。
P□: 動作確認用近接スイッチはリード長さが 2m となります。

● 適用表

スイッチ種別	2 線式 有接点オートスイッチ			3 線式 無接点オートスイッチ		
形式	JEP0000-A1□	JEP0000-A2□ JEP0000-A2V□	JEP0000-B1□	JEP0000-B2□	JEP0000-B3C□	
SWJ2000				●	●	
SWP050□				●	●	
SWP100□				●	●	
WCG□-T				●	●	
WHC020□		●		●	●	
WHC032□		●		●	●	
WHC040□		●		●	●	
WHG□-T				●	●	
WKH200□				●	●	
WKK1000				●	●	
WKK2000				●	●	
WPA0120		●		●	●	
WPA0160		●		●	●	
WPA0200		●		●	●	
WPA0250		●		●	●	
WPB0160		●		●	●	
WPB0200		●		●	●	
WPB0250		●		●	●	
WPE0160		●		●	●	
WPE0200	●		●			
WPE0300	●		●			
WPE0400	●		●			
WPE0500	●		●			
WPE0800	●		●			
WPF0100		オートスイッチ取付不可				
WPF0120		●		●	●	
WPF0160		●		●	●	
WPF0200	●		●			
WPF0300	●		●			
WPH0100		●		●	●	
WPH0160		●		●	●	
WPH0200	●		●			
WPJ0120		オートスイッチ取付不可				
WPJ0160		●		●	●	
WPJ0200	●		●			
WPJ0250	●		●			
WPJ0300	●		●			
WPJ0400	●		●			
WPS0160-C		●		●	●	
WPS0200-C		●		●	●	
WPW0500-C				●	●	
WPW0600-C				●	●	
WVGT□-T				●	●	

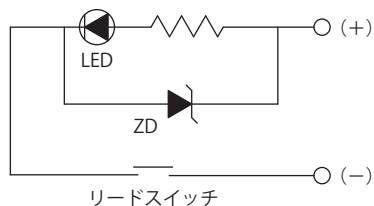
スイッチ種別	3 線式動作確認用近接スイッチ	
形式	JEP0000-P	JEP0000-P2
WPP0300	●	●
WPP0400	●	●
WPP0500	●	●
WPP0600	●	●
WPP0800	●	●
WPP1000	●	●
WPP1250	●	●
WPQ0200	●	●
WPQ0250	●	●
WPQ0300	●	
WPQ0400	●	
WPQ0500	●	
WPQ0600	●	
WPQ0800	●	
WPQ1000	●	

● JEP0000-A□□ (2線式 有接点オートスイッチ)

● 仕様

形式	JEP0000-A1	JEP0000-A1L	JEP0000-A2	JEP0000-A2L	JEP0000-A2V	JEP0000-A2VL
名称	有接点オートスイッチ					
配線方式	2線式					
適用負荷	リレー、プログラマブルロジックコントローラ (PLC)					
負荷電圧・負荷電流	DC24V / 40mA以下 AC100V / 20mA以下					
内部降下電圧	3V以下					
動作時間	1ms					
周囲温度	-10～60℃					
絶縁耐圧	AC1500V (1分間印加にて異常なきこと)					
漏れ電流	0					
耐衝撃	30G					
接点保護回路	無し					
保護構造	IP67 (IEC規格)					
インジケータランプ	赤色LED点灯 (ON時)					
リード線長さ	1m	3m	1m	3m	1m	3m

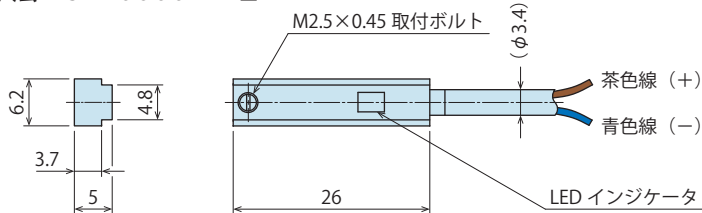
● 電気回路図



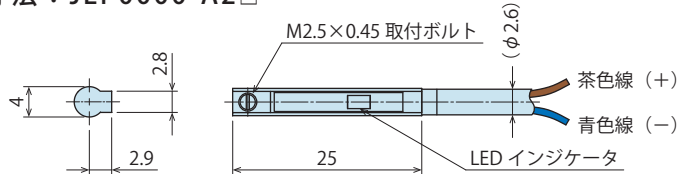
注意事項

1. オートスイッチに負荷を接続しない状態で ON させると過電流が流れ、オートスイッチが瞬時に破損します。(P.581 配線作業上の注意事項 4), 5) 参照。)

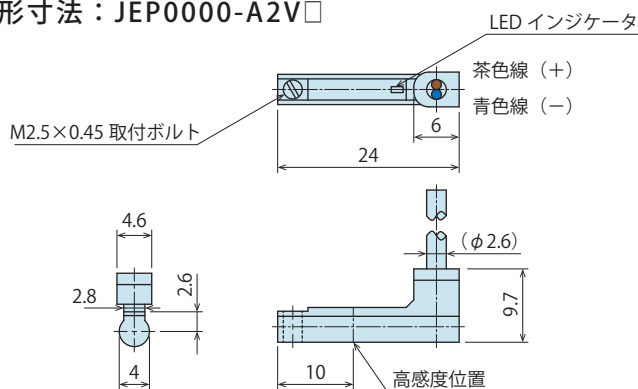
● 外形寸法：JEP0000-A1□



● 外形寸法：JEP0000-A2□



● 外形寸法：JEP0000-A2V□



位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリップ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリップ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア

ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア

スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア

リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア

スイングクランプ

WHA

ダブルピストン

エアスイングクランプ

WHD

エア

リンククランプ

WCA

エアスピード

コントロールバルブ

BZW

マニホールド

ブロック

WHZ-MD

エア

スイングクランプ

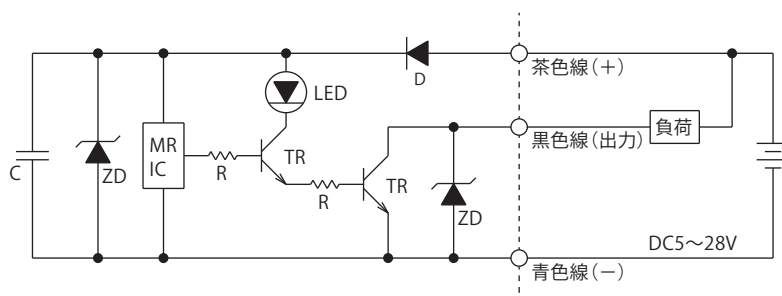
WHC

● JEP0000-B□□ (3線式 無接点オートスイッチ)

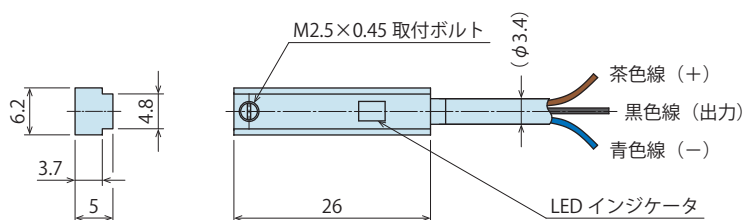
● 仕様

形式	JEP0000-B1	JEP0000-B1L	JEP0000-B2	JEP0000-B2L
名称	無接点オートスイッチ			
配線方式	3線式			
適用負荷	リレー、プログラマブルロジックコントローラ (PLC)			
出力方式	NPN			
負荷電圧・負荷電流	DC5~28V / 50mA以下			
内部降下電圧	0.8V以下			
漏れ電流	0.1mA以下			
消費電流	10mA以下			
動作時間	1ms以下			
周囲温度	-10~60℃			
絶縁耐圧	AC1500V (1分間印加にて異常なきこと)			
絶縁抵抗	50MΩ以上 / DC500V (ケースと信号線間)			
耐衝撃	30G			
保護構造	IP67 (IEC規格)			
インジケータランプ	赤色LED点灯 (ON時)			
リード線長さ	1m	3m	1m	3m

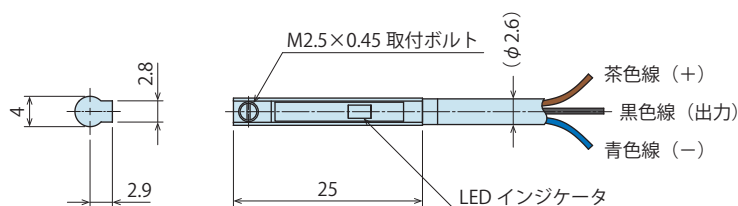
● 電気回路図



● 外形寸法：JEP0000-B1□



● 外形寸法：JEP0000-B2□

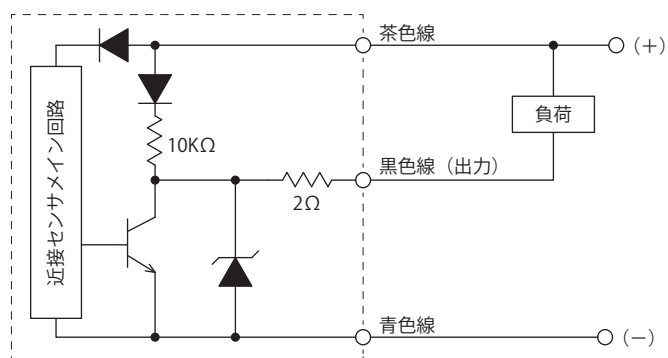


● JEP0000-P□（3線式 動作確認用近接スイッチ）

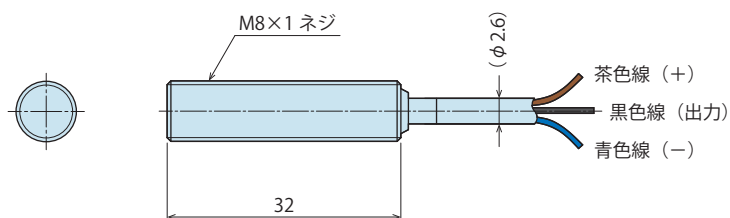
● 仕様

形式	JEP0000-P	JEP0000-P2
名称	動作確認用近接スイッチ	
配線方式	3線式	
出力方式	NPN	
動作距離	1mm ± 10%	
使用電圧範囲	DC10～30V	
開閉電流	200mA以下	
消費電流	10mA以下	
応答周波数	800Hz	
周囲温度	-25～70℃	
絶縁耐圧	AC2000V（1分間印加にて異常なきこと）	
保護構造	IP67（IEC規格）	
インジケータランプ	赤色LED点灯（ON時）	
リード線長さ	2m	

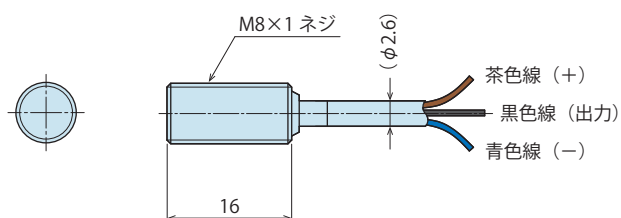
● 電気回路図



● 外形寸法：JEP0000-P



● 外形寸法：JEP0000-P2



 MEMO

位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他

パレットグリッパ
WVA
ピンクランプ
SWP
ハイパワー ブルクランプ
WPT
ロケートハンド
WKH
ホールグリッパ
WKK
昇降 ホールクランプ
SWJ
キャッチシリンダ
WKA
ロボットハンド
WPW-C
WPS-C
WPA
WPB
WPE
WPF
WPH
WPJ
WPP
WPQ
オートスイッチ 動作確認
JEP
JES
ハイパワーエア ホールクランプ
SWE
ハイパワーエア スイングクランプ
WHE
ハイパワーエア リンククランプ
WCE
エア ホールクランプ
SWA
エア スイングクランプ
WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ
WHD
エア リンククランプ
WCA
エースビード コントロールバルブ
BZW
マニホールド ブロック
WHZ-MD
エア スイングクランプ
WHC

● 注意事項

● 設計上の注意事項

- 1) 仕様の確認
 - 適用外の負荷や仕様範囲外での使用は、スイッチの破損や作動不良の原因となります。
各機器の仕様をご確認の上、正しくご使用ください。
- 2) インターロック回路に使用いただく場合の注意
 - 人的被害を及ぼすような高い信頼性が必要なインターロック信号にオートスイッチを使用する場合は、故障に備えて機械的に保護機能を設けるか、オートスイッチ以外のセーフティスイッチ（センサ）を併用するなどの二重インターロック方式にしてください。また、正常に動作することを定期的に点検してください。
- 3) 配線は極力短くしてください。
 - 有接点オートスイッチの場合、負荷までの配線長さが極端に長くなるとオートスイッチの突入電流が増大し、寿命が低下する場合があります。（ON したままとなります。）
 - 無接点オートスイッチの場合、配線が長い場合のノイズ対策としてリード線の両端にフェライトコアを設置することを推奨します。
- 4) サージ電圧が発生する負荷に接続する場合の注意
 - リレーのようにサージ電圧を発生させる負荷を接続する場合、接点保護回路内蔵のオートスイッチを使用するか、接点保護素子をオートスイッチに並列接続して使用ください。
 - 接点保護回路内蔵のオートスイッチでもサージ電圧が繰返し印加される場合、接点が破損する可能性があります。その場合はサージ発生源（負荷）にサージ吸収素子を並列接続してサージ電圧を低減してください。
- 5) オートスイッチを直列接続する場合の注意
 - LED による電圧降下（仕様の内部降下電圧参照）により、オートスイッチを n 個直列に接続した場合の電圧降下は n 倍になります。オートスイッチが正常に動作しても負荷が動作しない場合がありますのでご注意ください。
- 6) 極性に気を付けて配線してください。
 - 逆接続の場合、オートスイッチが誤動作もしくは破損する可能性があります。
- 7) シリンダやロボットハンド等のアクチュエータ同士の接近
 - オートスイッチが取付いたシリンダやロボットハンド等のアクチュエータを複数個並行に近づけてご使用になる場合には、十分な間隔を空けて設計してください。（シリンダやロボットハンド等のアクチュエータ毎に許容間隔が示されている場合は、その値を使用してください。）接近して配置すると、双方の磁力干渉のためオートスイッチが誤動作する可能性があります。
- 8) 保守点検スペースの確保
 - オートスイッチが取付いたシリンダやロボットハンド等のアクチュエータを配置する場合、オートスイッチの保守点検に必要なスペースを考慮した設計をしてください。

● 使用環境の注意事項

- 1) 爆発ガス雰囲気中では使用しないでください。
● オートスイッチは防爆構造になっていません。爆発ガス雰囲気中では爆発災害を起こす可能性があります。
- 2) 磁界が発生している場所では使用しないでください。
● オートスイッチの誤動作や、オートスイッチが取付いたシリンダ・ロボットハンド等、アクチュエータ内磁石の減磁原因となります。
- 3) 水中やクーラント等の液体が常時かかる環境下では使用しないでください。
● IEC 規格 IP67 構造を満足していますが、オートスイッチにクーラント等の液体が常時かかるような環境下での使用は避けてください。絶縁不良、誤動作が発生する可能性があります。
- 4) 油・薬品環境下では使用しないでください。
● クーラントや洗浄液など、種々の油ならびに薬品環境下での使用は、短期間でも絶縁不良やポッティング樹脂の膨潤による破損・誤動作、リード線の硬化など、オートスイッチに悪影響を及ぼす可能性があります。
- 5) 温度サイクルがかかる環境下では使用しないでください。
● 通常の気温変化以外での温度サイクルがかかるような場合は、オートスイッチ内部に悪影響を及ぼす可能性があります。
- 6) 鉄粉の堆積、磁性体の密接に注意
● オートスイッチが取付いたシリンダやロボットハンド等のアクチュエータの周囲に、切粉や溶接のスパッタ等、鉄粉が多量に堆積、または磁性体が密接するような場合、オートスイッチが取付いたシリンダ・ロボットハンド等、アクチュエータ内磁石の減磁原因になります。
- 7) 過大な衝撃が発生している環境下では使用しないでください。
● 有接点オートスイッチの場合、使用中に 30G を超える過大な衝撃が加わる環境では接点が誤動作し、瞬間的に信号が出る、または切れる可能性があります。

● 取付施工上の注意事項

- 1) 落下させたり、ぶつけたりしないでください。
● 取扱いの際、オートスイッチを落下させたりぶつけたりして過大な衝撃が加わるとオートスイッチが破損し、誤動作する可能性があります。
- 2) オートスイッチは適正な締付トルクで取付けてください。
● 締付トルクは下表を参照し、適正なトルクで締付けてください。過大なトルクで締付けた場合、オートスイッチの取付ビス、取付金具、オートスイッチ本体を破損する可能性があります。また、締付トルクが小さすぎるとオートスイッチ取付位置にズレが生じる可能性があります。

取付ビスサイズ	締付トルク (N・m)
M2×0.4	0.1
M2.3×0.4	0.15
M2.5×0.45	0.25
M3×0.5	0.5

- 3) オートスイッチのリード線を持ってシリンダやロボットハンド等のアクチュエータを運ばないでください。
● リード線の断線や内部素子が破損する可能性があります。
- 4) オートスイッチ本体に取付けている取付ビス以外を使用してオートスイッチを固定しないでください。
● 指定以外のネジを使用した場合には、オートスイッチが破損する可能性があります。
- 5) オートスイッチは動作範囲の中央に取付けてください。
● オートスイッチの取付位置は、動作範囲の中心で検出体（ピストン等）が停止するように調整してください。（カタログ記載の取付位置は、ストローク端における最適固定位置の目安を示します。）
動作範囲の端部（ON/OFF の境界線上付近）に設定した場合、ご使用環境によっては出力動作が不安定にある場合があります。
- 6) オートスイッチの取付位置は、実際の作動状態を確認し、調整してください。
● 設定環境によっては、シリンダやロボットハンド等のアクチュエータの適正取付位置で動作しない場合があります。ストローク途中での設定の場合にも、同様に動作状態を確認して調整してください。

位置決め

＋

クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンククランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア
ホールクランプ

SWA

エア
スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア
リンククランプ

WCA

エースビード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

エア
スイングクランプ

WHC

● 注意事項

● 配線作業上の注意事項

- 1) 配線上の絶縁性を確認してください。
 - 配線上に絶縁不良（他の回路と混触、地絡、端子間絶縁不良等）があると、過電流が流れ込み、破損する可能性があります。
- 2) 動力線・高圧線との平行配線や同一配線間の使用は避けて、別配線にしてください。
 - 突入電流が誘起されることで、ノイズにより誤動作する可能性があります。
- 3) リード線に繰返しの曲げや引張力が加わらないようにしてください。
 - リード線に繰返し曲げ応力や引張力が加わるような配線は断線の原因となります。同様にリード線とオートスイッチ本体との接続部に応力や引張力が加わると、断線の可能性が高くなります。特にオートスイッチ本体との接続部、およびその付近では可動しないようにしてください。
- 4) 必ず負荷状態（接続や電流値）を確認してから電源を投入してください。
 - 2線式の場合
オートスイッチに負荷を接続しない（負荷短絡）状態で、ON させると過電流が流れ、オートスイッチが瞬時に破損します。
2線式の茶色のリード線（＋、出力）をジグなどの（＋）電源端子に直接接続した場合も同様です。
- 5) 負荷は短絡させないでください。
 - 有接点オートスイッチ
負荷短絡の状態で ON させると過電流が流れ、オートスイッチが瞬時に破損します。
 - 無接点オートスイッチ
PNP 出力タイプの製品には、短絡保護回路を内蔵していません。
オートスイッチが破損しますのでご注意ください。
- 6) 誤配線に注意
 - 有接点オートスイッチ
極性があります。茶色のリード線が“＋”、青色のリード線が“－”です。逆に接続してもリードスイッチは動作しますが、LED が点灯しません。また、規定値以上の電流を流すと LED を破損し、作動しなくなりますのでご注意ください。
 - 無接点オートスイッチ
2線式の場合、逆接続にしても保護回路によりオートスイッチは破損しませんが、常時 ON 状態となります。
負荷短絡状態で逆接続が行われた場合は、オートスイッチは破損しますのでご注意ください。
3線式の場合も、電流の逆接続（電源線“＋”と電源線“－”の入れ替わり）しても、保護回路により保護されますが、電源“＋”を青色線、電源“－”を黒色線に接続した場合は、オートスイッチは破損しますのでご注意ください。

● 取扱い上の注意事項

- 1) 十分な知識と経験を持った人が取扱ってください。
 - 油空圧機器を使用した機械・装置の取扱い、メンテナンス等は、十分な知識と経験を持った人が行ってください。
- 2) 安全を確保するまでは、機器の取扱い、取外しを絶対に行わないでください。
 - ① 機械・装置の点検や整備は、被駆動物体の落下防止処置や暴走防止処置等がなされていることを確認してから行ってください。
 - ② 機器を取外すときは、上述の安全処置がとられていることの確認を行い、圧力源や電源を遮断し、油圧・エア回路中に圧力が無くなったことを確認してから行ってください。
 - ③ 運転停止直後の機器の取外しは、機器の温度が上がっている場合がありますので、温度が下がってから行ってください。
 - ④ 機械・装置を再起動する場合は、ボルトや各部の異常がないか確認した後に行ってください。
- 3) 分解や改造はしないでください。
 - 分解や改造をされますと、保証期間内であっても保証ができなくなります。

● 保守・点検

オートスイッチは意図しない誤動作で、安全が確保できなくなる可能性がありますので、下記の保守・点検を定期的に行ってください。

1) 機器の取外しと圧力源の遮断

- 機器を取外す時は、被駆動物体の落下防止処置や暴走防止処置等がなされていることを確認し、圧力源や電源を遮断し、エア回路中に圧力が無くなったことを確認した後に行ってください。
- 再起動する場合は、ボルトの緩みや各部の異常が無いか確認した後に行ってください。

2) 通電中は端子を絶対に触らないでください。

- 通電中に端子を触ると、感電、誤動作、オートスイッチ破損の恐れがあります。

3) 取付ビスの増し締め

- 取付ビスの緩みによりオートスイッチの取付位置にズレが発生している場合には、取付位置を再調整したうえで増し締めを行ってください。

4) リード線損傷の有無確認

- 絶縁不良の原因になりますので、損傷が発見された場合には、オートスイッチの交換やリード線の修復を施してください。

5) 検出設定位置の確認

- 設定した位置が、動作範囲（LED 赤色点灯領域）の中央にて停止していることを確認してください。

6) オートスイッチの清掃

- オートスイッチは清浄な状態を維持できるよう清掃してください。オートスイッチの清掃はベンジンやシンナー、アルコール等を使用しないでください。表面に傷が付いたり、表示が消えたりする恐れがあります。汚れがひどいときは、水で薄めた中性洗剤に浸した布をよく絞ってから汚れを拭き取り、乾いた布で再度拭き取ってください。

7) 製品の保管

- 製品を保管する場合は、直射日光・水分等を保護してから冷暗所にて行ってください。

※ 共通注意事項は P.906 を参照してください。 ・保証

位置決め

クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品
搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンクランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア
ホールクランプ

SWA

エア
スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア
リンククランプ

WCA

エースビード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

エア
スイングクランプ

WHC

● 形式表示

JES 000 0 - 02 L GN

1 2 3

1 デザイン No.

0 : 製品のバージョン情報です。

2 形状

無記号 : ストレート 形状

L : L 形 形状

無記号



形状:ストレート

L



形状:L 形

3 出力仕様・検知極性

GN : NPN出力 N極検知（リード線色:黒）

GS : NPN出力 S極検知（リード線色:グレー）

GPN : PNP出力 N極検知（リード線色:黒）

GPS : PNP出力 S極検知（リード線色:グレー）

ロック検知・リリース検知の両方を行う場合、N 極検知タイプと S 極検知タイプをそれぞれ 1 個ずつ使用します。

● 適用表

形式	JES00000-02G□ JES00000-02GP□	JES00000-02LG□ JES00000-02LGP□
SWJ2000	●	●
SWP050□	●	●
SWP100□	●	●
WCG□-T	●	●
WHC020□	●	●
WHC032□	●	●
WHC040□	●	●
WKH200□	●	●
WHG□-T	●	●
WKK1000	●	●
WKK2000	●	●
WPA0120	●	●
WPA0160	●	●
WPA0200	●	●
WPA0250	●	●
WPB0160	●	●
WPB0200	●	●
WPB0250	●	●
WPE0160	●	●
WPE0200	取付不可	
WPE0300		
WPE0400		
WPE0500		
WPE0800		
WPF0100	取付不可	
WPF0120		
WPF0160		
WPF0200		
WPF0300		
WPH0100	●	●
WPH0160	●	●
WPH0200	取付不可	

形式	JES00000-02G□ JES00000-02GP□	JES00000-02LG□ JES00000-02LGP□
WPJ0120	取付不可	
WPJ0160	●	●
WPJ0200	取付不可	
WPJ0250		
WPJ0300		
WPJ0400		
WPS0160-C	●	●
WPS0200-C	●	●
WPT0500	●	●
WPT0600	●	●
WPT0800	●	●
WPT1000	●	●
WPW0500-C	●	●
WPW0600-C	●	●
WVA0030-M	●	●
WVA0040-M	●	●
WVA0060-M	●	●
WVA0080-M	●	●
WVGT□-T	●	●

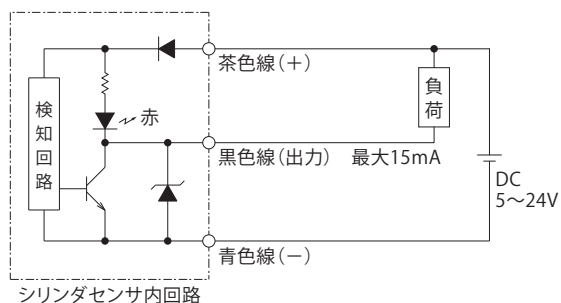
仕様

形式	JES0000-02G□ JES0000-02LG□	JES0000-02GP□ JES0000-02LGP□
配線方式	3線式	
適用負荷	リレー、プログラマブルロジックコントローラ (PLC)	
電源電圧	DC 5~24V	
出力方式	NPN (近接時 ON)	PNP (近接時 ON)
出力電流	15mA Max.	80mA Max.
消費電流	4mA Max.	12mA Max.
応答速度	16μsec以下	
ケース材質	GF強化PBT：黒	
表示灯	赤色	
耐電圧	AC1000V (1分間、充電部一括、ケース間)	
絶縁抵抗	DC250V (メガにて20MΩ以上、対ケース間)	
使用周囲温度	-20℃ ~ +85℃ (結露なきこと)	
使用周囲湿度	20~95%RH	
保護構造	IP67	
リード線長さ	1m	

電気回路図

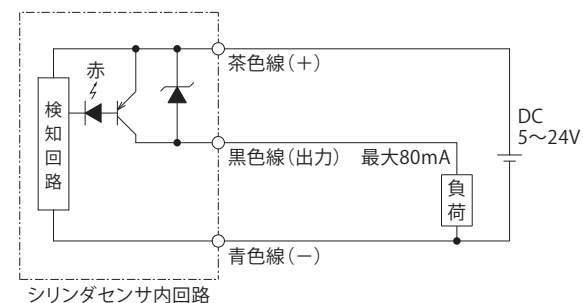
NPN出力タイプ

JES0000-02G□
JES0000-02LG□

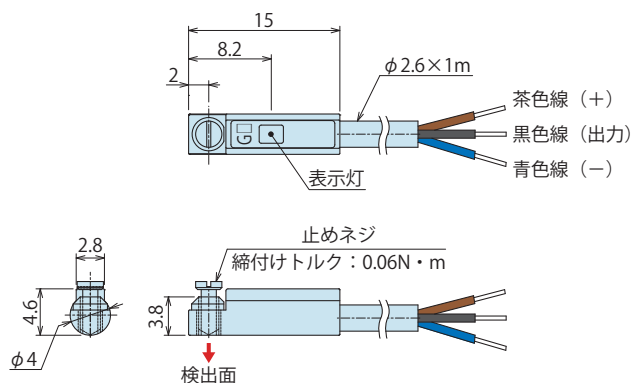


PNP出力タイプ

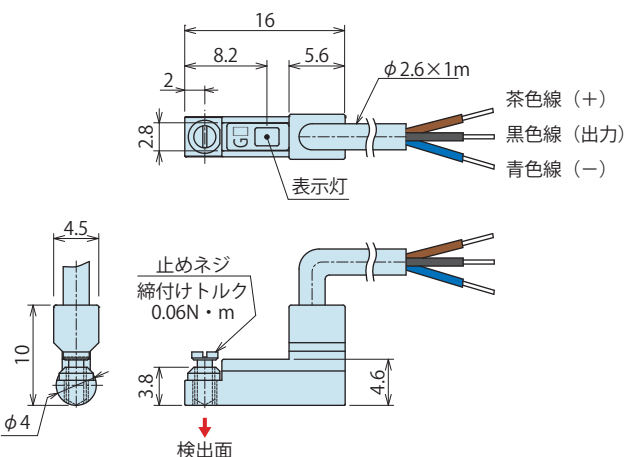
JES0000-02GP□
JES0000-02LGP□



外形寸法：JES0000-02G□、JES0000-02GP□

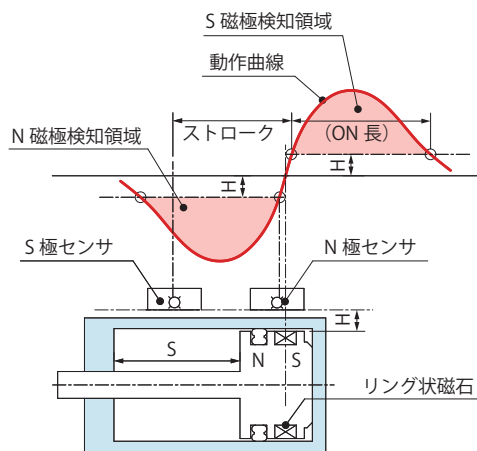


外形寸法：JES0000-02LG□、JES0000-02LGP□



動作曲線

JESは検出面に垂直な磁力だけを検知し、下図の動作曲線となります。
動作点は動作曲線の急峻な部分にあるため小さいストロークでも確実に検知します。



位置決め

+ クランプ

位置決め

ハンド・クランプ

サポート

バルブ・カブラ

電動製品

搬送製品

注意事項・その他

パレットグリッパ

WVA

ピンククランプ

SWP

ハイパワー

ブルクランプ

WPT

ロケートハンド

WKH

ホールグリッパ

WKK

昇降

ホールクランプ

SWJ

キャッチシリンダ

WKA

ロボットハンド

WPW-C

WPS-C

WPA

WPB

WPE

WPF

WPH

WPJ

WPP

WPQ

オートスイッチ
動作確認

JEP

JES

ハイパワーエア
ホールクランプ

SWE

ハイパワーエア
スイングクランプ

WHE

ハイパワーエア
リンククランプ

WCE

エア

ホールクランプ

SWA

エア
スイングクランプ

WHA

ダブルピストン
エアスイングクランプ

WHD

エア
リンククランプ

WCA

エアスピード
コントロールバルブ

BZW

マニホールド
ブロック

WHZ-MD

エア
スイングクランプ

WHC

● 注意事項

● 設計上の注意事項

- 1) 仕様の確認
 - 適用外の負荷や仕様範囲外での使用は、センサの破損や作動不良の原因となります。
仕様をご確認の上、正しくご使用ください。
- 2) インターロック回路に使用いただく場合の注意
 - 人的被害を及ぼすような高い信頼性が必要な信号に使用する場合は、故障に備えて機械的に保護機能を設けるか、二重インターロック方式などの安全対策を行ってください。
また、正常に動作することを定期的に点検してください。
- 3) サージ電圧が発生する負荷は、使用しないでください。
 - リレーを駆動する場合には並列に逆方向ダイオードを入れて、サージ対策を行ってください。

● 使用環境の注意事項

- 1) 爆発ガス雰囲気中では使用しないでください。
 - シリンダセンサは防爆構造になっていません。爆発ガス雰囲気中では爆発災害を起こす可能性があります。
- 2) 極体に強い磁界を与えると誤作動する恐れがあります。
- 3) 下記の場所で使用する際には、遮蔽対策を充分に行ってください。
 - 大電流や高磁界が発生している場所
 - 静電気などによるノイズが発生する場所
 - 鉄粉等の磁性のある粉体、塵埃が発生または飛散する場所
- 4) 水中やクーラント等の液体が常時かかる環境下では使用しないでください。
 - IEC 規格 IP67 構造を満足していますが、シリンダセンサにクーラント等の液体が常時かかるような環境下での使用は避けてください。
絶縁不良、誤動作が発生する可能性があります。
- 5) 油・薬品環境下では使用しないでください。
 - クーラントや洗浄液など、種々の油ならびに薬品環境下での使用は、短期間でも絶縁不良やポッティング樹脂の膨潤による破損・誤動作、リード線の硬化など、シリンダセンサに悪影響を及ぼす可能性があります。
- 6) 強い振動や衝撃が発生している環境下では使用しないでください。

● 取付施工上の注意事項

- 1) 電気配線時の逆接の防止
 - 電気回路の接続は P.584 記載の電気回路図に従って正しく接続してください。電源の逆接続は絶対にしないでください。
- 2) シリンダセンサは適正な締付トルクで取付けてください。
 - シリンダセンサ本体に取付けている止めネジを使用して適正なトルクで締付けてください。
JES0000 : 0.06N・m
- 3) 配線について
 - ケーブルは傷をつけないでください。ケーブルを傷つけたり、無理に曲げたり、引っ張ったり、巻き付けたり、重いものを載せたり、挟み込んだりすると、漏電や導通不良による火災や感電、異常動作等の原因になります。
 - シリンダセンサ本体のケーブル取出口部に過度のストレスを加えないでください。
 - ケーブル取出口の最小曲げ半径は R7 です。
 - ケーブルが可動する場合には取出口にストレスがかからないようケーブルの途中を固定してください。
- 4) シリンダセンサの取付位置は、実際の作動状態を確認し、調整してください。

● 取扱い上の注意事項

- 十分な知識と経験を持った人が取扱ってください。
 - 油空圧機器を使用した機械・装置の取扱い、メンテナンス等は、十分な知識と経験を持った人が行ってください。
- 安全を確保するまでは、機器の取扱い、取外しを絶対に行わないでください。
 - ① 機械・装置の点検や整備は、被駆動物体の落下防止処置や暴走防止処置等がなされていることを確認してから行ってください。
 - ② 機器を取外すときは、上述の安全処置がとられていることの確認を行い、圧力源や電源を遮断し、油圧・エア回路中に圧力が無くなったことを確認してから行ってください。
 - ③ 運転停止直後の機器の取外しは、機器の温度が上がっている場合がありますので、温度が下がってから行ってください。
 - ④ 機械・装置を再起動する場合は、ボルトや各部の異常がないか確認した後に行ってください。
- 分解や改造はしないでください。
 - 分解や改造をされますと、保証期間内であっても保証ができなくなります。
製品には強力な磁石が使用されていますので、絶対に改造しないでください。
- ペースメーカー等を使用している方は、製品から1メートル以内に近づかないでください。製品内の強力なマグネットの磁気により、ペースメーカーが誤作動を起こす可能性があります。
- 本シリンダセンサはアサ電子工業株式会社の製品を使用しています。
ご不明点は弊社もしくはアサ電子工業へお問い合わせください。

● 保守・点検

- 機器の取外しと圧力源の遮断
 - 機器を取外す時は、被駆動物体の落下防止処置や暴走防止処置等がなされていることを確認し、圧力源や電源を遮断し、エア回路中に圧力が無くなったことを確認した後に行ってください。
 - 再起動する場合は、ボルトの緩みや各部の異常が無いか確認した後に行ってください。
- 通電中は端子を絶対に触らないでください。
 - 通電中に端子を触ると、感電、誤動作、シリンダセンサ破損の恐れがあります。
- 止めネジの増し締め
 - 止めネジの緩みによりシリンダセンサの取付位置にズレが発生している場合には、取付位置を再調整したうえで増し締めを行ってください。
- リード線損傷の有無確認
 - 絶縁不良の原因になりますので、損傷が発見された場合には、シリンダセンサの交換やリード線の修復を施してください。
- 製品の保管
 - 製品を保管する場合は、直射日光・水分等を保護してから冷暗所にて行ってください。

位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他

パレットグリップ
WVA
ピンクランプ
SWP
ハイパワー ブルクランプ
WPT
ロケートハンド
WKH
ホールグリップ
WKK
昇降 ホールクランプ
SWJ
キャッチシリンダ
WKA
ロボットハンド
WPW-C
WPS-C
WPA
WPB
WPE
WPF
WPH
WPJ
WPP
WPQ

オートスイッチ 動作確認
JEP
JES
ハイパワーエア ホールクランプ
SWE
ハイパワーエア スイングクランプ
WHE
ハイパワーエア リンククランプ
WCE
エア ホールクランプ
SWA
エア スイングクランプ
WHA
ダブルピストン エアスイングクランプ
WHD
エア リンククランプ
WCA
エースビード コントロールバルブ
BZW
マニホールド ブロック
WHZ-MD
エア スイングクランプ
WHC

※ 共通注意事項は P.906 を参照してください。 ・保証

● 注意事項

● 取扱い上の注意事項

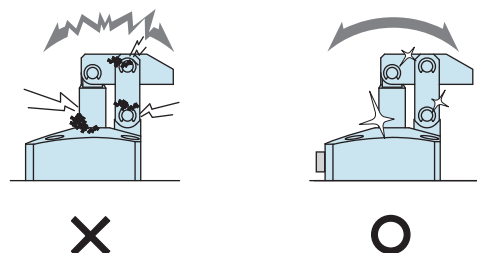
- 1) 十分な知識と経験を持った人が取扱ってください。
- 油空圧機器を使用した機械・装置の取扱い、メンテナンス等は、十分な知識と経験を持った人が行ってください。
- 2) 安全を確保するまでは、機器の取扱い、取外しを絶対に行わないでください。
 - ① 機械・装置の点検や整備は、被駆動物体の落下防止処置や暴走防止処置等がなされていることを確認してから行ってください。
 - ② 機器を取外すときは、上述の安全処置がとられていることの確認を行い、圧力源や電源を遮断し、油圧・エア回路中に圧力が無くなったことを確認してから行ってください。
 - ③ 運転停止直後の機器の取外しは、機器の温度が上がっている場合がありますので、温度が下がってから行ってください。
 - ④ 機械・装置を再起動する場合は、ボルトや各部の異常がないか確認した後に行ってください。
- 3) クランプ（シリンダ）動作中は、クランプ（シリンダ）に触れないでください。手を挟まれ、けがの原因になります。



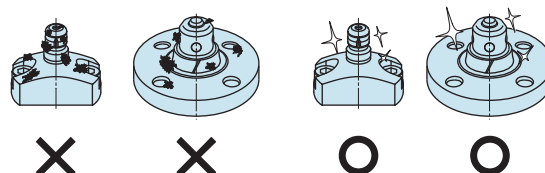
- 4) 万一、ワークが脱落する危険に備え、ワーク搬送時には周辺に人がいない等、安全を確保してください。
- 5) 分解や改造はしないでください。
- 分解や改造をされますと、保証期間内であっても保証ができなくなります。

● 保守・点検

- 1) 機器の取外しと圧力源の遮断
 - 機器を取外す時は、被駆動物体の落下防止処置や暴走防止処置等がなされていることを確認し、圧力源や電源を遮断して油圧・エア回路中に圧力が無くなったことを確認した後に行ってください。
 - 再起動する場合は、ボルトや各部の異常が無いか確認した後に行ってください。
- 2) ピストンロッド、プランジャ周りは定期的に清掃してください。
 - 表面に汚れが固着したまま使用すると、パッキン・シール等を傷付け、動作不良や油・エア漏れの原因となります。



- 3) 位置決め機器 (SWQ/SWT/SWP/VRA/VRC/VX/VXE/VXF/WVS/WVG/VWH/VWM/VWK) の各基準面（テーパ基準面や着座面）は定期的に清掃してください。
- 位置決め機器 (VRA/VRC/VX/VXE/VXF を除く、SWR はエアブローポート付きの場合のみ) にはクリーニング機構（エアブロー機構）があり、異物や液体の除去を行うことができます。但し、固着した異物や粘性のある液体等除去できない場合がありますので、ワーク・パレット装着時は異物が無いことを確認して装着してください。
- 汚れが固着したまま使用すると、位置決め精度不良や動作不良、エア漏れ・油漏れの原因になります。



- 4) 配管・取付ボルト・ナット・止め輪・シリンダ等に緩みがないか定期的に増締め点検を行ってください。
- 5) 作動油に劣化がないか確認してください。
- 6) 動作はスムーズで異音等がないか確認してください。
 - 特に、長期間放置した後、再起動する場合は正しく動作することを確認してください。
- 7) 製品を保管する場合は、直射日光・水分等から保護して冷暗所にて行ってください。
- 8) オーバーホール・修理は当社にお申しつけください。

● 保証

1) 保証期間

- 製品の保証期間は、当社工場出荷後 1 年半、または使用開始後 1 年のうち短い方が適用されます。

2) 保証範囲

- 保証期間中に当社の責任によって故障や不適合を生じた場合は、その機器の故障部分の交換または、修理を当社の責任で行います。ただし、次の項目に該当するような製品の管理にかかわる故障などは、この保証の対象範囲から除外させていただきます。

- ① 決められた保守・点検が行われていない場合。
- ② 使用者側の判断により、不適合状態のまま使用され、これに起因する故障などの場合。
- ③ 使用者側の不適切な使用や取扱いによる場合。
(第三者の不当行為による破損なども含みます。)
- ④ 故障の原因が当社製品以外の事由による場合。
- ⑤ 当社が行った以外の改造や修理、また当社が了承・確認していない改造や修理に起因する場合。
- ⑥ その他、天災や災害に起因し、当社の責任でない場合。
- ⑦ 消耗や劣化に起因する部品費用または交換費用
(ゴム・プラスチック・シール材および一部の電装品など)

なお、製品の故障によって誘発される損害は、保証の対象範囲から除外させていただきます。

位置決め + クランプ
位置決め
ハンド・クランプ
サポート
バルブ・カブラ
電動製品 搬送製品
注意事項・その他

注意事項
取扱い上の注意事項
保守・点検
保証

表記改定のお知らせ

会社案内
会社概要
取扱商品
沿革

索引
形式検索

営業拠点

営業拠点 Address

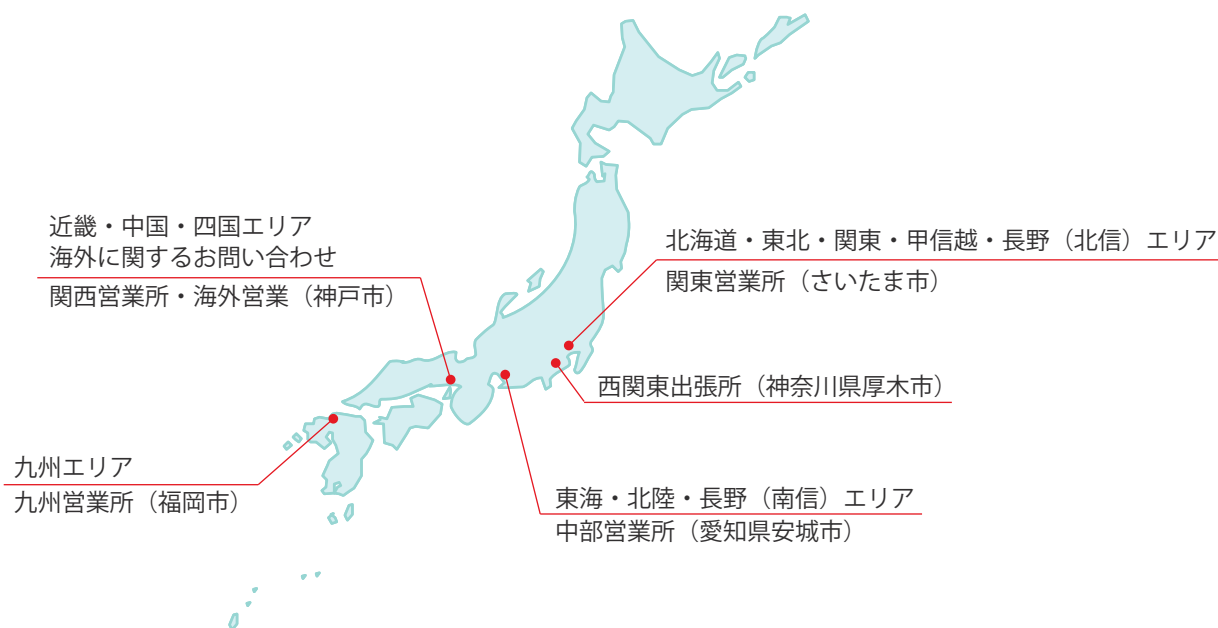
国内営業拠点

本社・工場 関西営業所	TEL.078-991-5115 〒651-2241 兵庫県神戸市西区室谷2丁目1番5号	FAX.078-991-8787
関東営業所	TEL.048-652-8839 〒331-0815 埼玉県さいたま市北区大成町4丁目81番地	FAX.048-652-8828
西関東出張所	TEL.048-652-8839 〒243-0014 神奈川県厚木市旭町5丁目35-1-305	FAX.048-652-8828
中部営業所	TEL.0566-74-8778 〒446-0076 愛知県安城市美園町2丁目10番地1	FAX.0566-74-8808
九州営業所	TEL.092-433-0424 〒812-0006 福岡県福岡市博多区上牟田1丁目8-10-101	FAX.092-433-0426
海外営業	TEL.+81-78-991-5162 〒651-2241 兵庫県神戸市西区室谷2丁目1番5号 KOSMEK LTD. 1-5, 2-chome, Murotani, Nishi-ku, Kobe-city, Hyogo, 651-2241 Japan	FAX.+81-78-991-8787

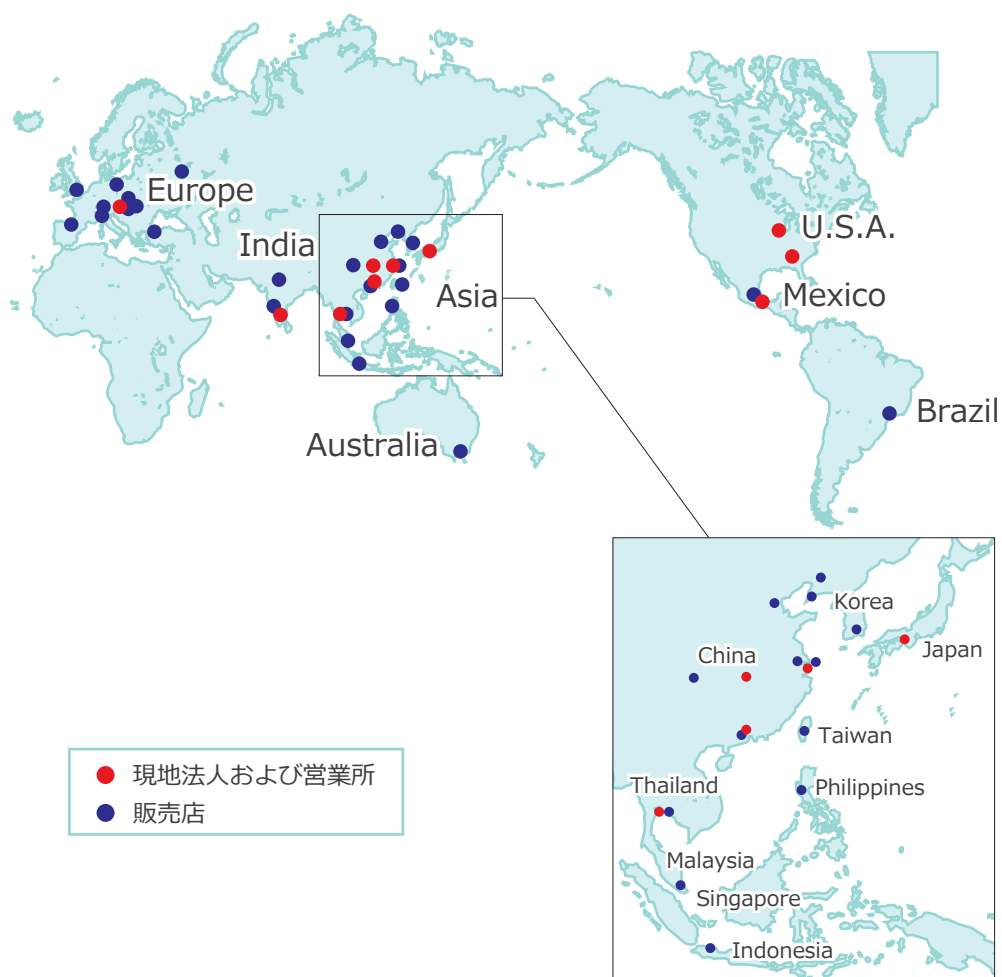
海外営業拠点

USA アメリカ合衆国	KOSMEK (USA) LTD. 現地法人	TEL. +1-630-620-7650 FAX. +1-630-620-9015 650 Springer Drive, Lombard, IL 60148 USA
	アトランタ支店 KOSMEK (USA) LTD. Atlanta Office	TEL. +1-708-577-3275 303 Perimeter Center North, Suite 300, Atlanta, GA 30346 USA
Mexico メキシコ	メキシコ支店 KOSMEK (USA) LTD. Mexico Office	TEL. +52-1-55-3044-9983 Av. Santa Fe 103, Int. 59, col. Santa Fe Juriquilla, Queretaro, QRO, 76230, Mexico
Europe ヨーロッパ	KOSMEK EUROPE GmbH 現地法人	TEL. +43-463-287587 FAX. +43-463-287587-20 Schleppeplatz 2 9020 Klagenfurt am Wörthersee Austria
China 中国	考世美(上海)貿易有限公司 KOSMEK (CHINA) LTD. 現地法人	TEL.+86-21-54253000 FAX.+86-21-54253709 中国上海市浦东新区浦三路21弄55号银亿滨江中心601室 Room601, RIVERSIDE PYRAMID No.55, Lane21, Pusan Rd, Pudong Shanghai China
	東莞事務所 考世美(上海)貿易有限公司	TEL.+86-769-85300880 広東東莞長安鎮德政西路15号宏基本大厦301号室 Room301, AcerBuilding No.15, Dezheng(W)Road, Changan Town Dongguan Guangdong 523843, P.R.China
	武漢事務所 考世美(上海)貿易有限公司	TEL.+86-27-59822303 湖北省武漢市沌口經濟開發区経開未来城A棟-502室 Room502, Building A, Jingkai Future City, Zhuankou Economic Development Zone, Wuhan City, Hubei Province, 430050 China
India インド	KOSMEK LTD. - INDIA 支店	TEL. +91-9880561695 4A/Old No:649, Ground Floor, 4th D cross, MM Layout, Kavalbyrasandra, RT Nagar, Bangalore -560032 India
Thailand タイ	タイ事務所 Thailand Representative Office	TEL. +66-2-300-5132 FAX. +66-2-300-5133 67 Soi 58, RAMA 9 Rd., Phatthanakan, Suanluang, Bangkok 10250, Thailand
Taiwan 台湾	盈生貿易有限公司 Full Life Trading Co., Ltd. 総代理店	TEL. +886-2-82261860 FAX. +886-2-82261890 台湾新北市中和區建八路2號16F-4 (遠東世紀廣場) 16F-4, No.2, Jian Ba Rd., Zhonghe District, New Taipei City Taiwan 23511
Philippines フィリピン	G.E.T. Inc, Phil. 総代理店	TEL.+63-2-310-7286 FAX. +63-2-310-7286 Victoria Wave Special Economic Zone Mt. Apo Building, Brgy. 186, North Caloocan City, Metro Manila, Philippines 1427
Indonesia インドネシア	PT. Yamata Machinery 総代理店	TEL. +62-21-29628607 FAX. +62-21-29628608 Delta Commercial Park I, Jl. Kenari Raya B-08, Desa Jayamukti Kec. Cikarang Pusat Kab. Bekasi 17530 Indonesia

エリア別営業拠点



Global Network



●記載以外の仕様および寸法については、別途お問い合わせください。
●このカタログの仕様は予告なしに変更することがあります。



JQA-QMA10823
コスメック本社

