



CHUCK

2爪高精度大貫通穴径中空パワーチャック 2-Jaw High-Precision, Ultra-large Through-hole Power Chuck

BRT series

特許第6411619号 Pat. No. 6411619
特許第6345321号 Pat. No. 6345321

2爪も次世代の高精度に Higher precision 2-jaw gripping 把握精度は3爪のBRシリーズと同等の高精度 Gripping accuracy is as good as BR series

*CE対応品 *CE correspondence

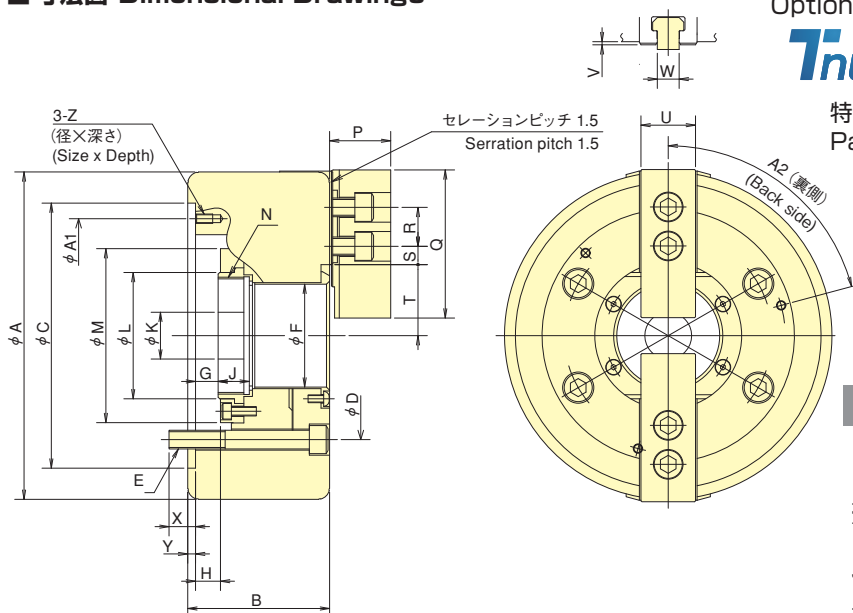
2021年度日本機械学会賞(技術)受賞
Received the 2021 JSME Award (Technology)

Next Generation
Standard Chuck **BR**
SERIES



スタンダードチャック

■ 寸法図 Dimensional Drawings



オプションの特殊Tナット
Optional special Thrut

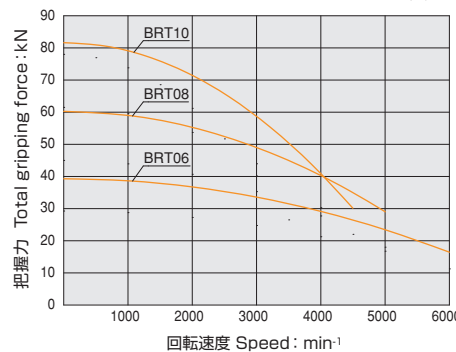
Thrut-Plus

特許第6345375号
Pat. No. 6345375



把握力性能曲線 Gripping Characteristic Graphs

※線は標準ソフトジョーを用いた場合のもので、
※With standard blank soft top jaw.



■ 寸法表 Dimensions

※ドローナットのねじは未加工です。 ※Blank draw nut equipped.

型式 Model	A	B	C (H6)	D	E	F	G max.	G min.	H max.	H min.	J	K	L	M	N max.	P	Q	R	S max.	S min.	T max.	T min.	U	V	W	X	Y	Z	A1	A2
BRT06	170	81	140	104.8	4-M10	53	11	-1	12	0	17.5	20	66	89.7	M60×2	33.2	72	20	21.25	9.25	36.05	33.3	31	2	12	16	5	M6×11	116	90°
BRT08	210	91	170	133.4	4-M12	66	14.5	-1.5	16	0	20	30	81	111.6	M75×2	39.2	95	25	24	12	45.5	41.8	35	2	14	17	5	M6×11	150	75°
BRT10	254	100	220	171.4	4-M16	81	8.5	-10.5	19	0	25	45	97	138.7	M90×2	43.2	110	30	32.5	11.5	54	49.6	40	2	16	22	5	M8×15	190	75°

■ 仕様表 Specifications

※把握径/把握範囲は標準のソフトジョーを使用した場合。 ※Gripping dia./ Gripping range is with standard jaws.

仕様 Specifications	貫通穴径 Thru-Hole	把握径 Gripping range	ジョーストローク(直径) Jaw Stroke(diameter)	プランジャーストローク Plunger Stroke	許容最高回転速度 Max. Speed	許容最大入力 Max. Draw Bar Pull Force	最大静的把握力 Max. Gripping Force	最高回転時の動的把握力 Dynamic gripping force at max. speed	質量 Net Weight	慣性モーメント Moment of inertia	適合シリンダ Matching Cylinder	許容最大油圧力 Max. pressure	標準ソフトジョー Matching Soft top jaw
BRT06	53	170 20	5.5	12	6000	15.3	39	16	12.5	0.05	SR1453C SS1453K	1.6 1.5	SJ06A1T
BRT08	66	210 28	7.4	16	5000	23.3	60	29	21.7	0.13	SR1566C SS1666K	2.2 1.8	SJ08A1
BRT10	81	254 38	8.8	19	4500	32.7	82	29.4	34.9	0.32	SR1781C SS1881K	2.3 2.2	SJ10A1

※質量・慣性モーメントは取付ボルト、ソフトジョーを含んだもので、マスタージョー位置はストローク中央、ソフトジョー位置は外形図に記載の取り付け位置として計算しています。

※The weight and the moment of inertia include mounting bolts and soft jaws.
The calculation is assuming that the master jaws are at the centre of stroke and soft jaws are at as of the outline drawing.