

PALLETIZING SYSTEM



UNIVERSAL ROBOTS

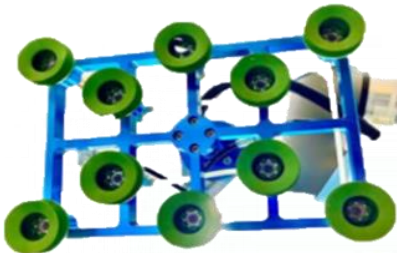


EWELIX

MAKERS IN MOTION

パレタイジングパターンのカスタマイズ！

ハンド部拡大画像



シンプル設計で設置が容易！

省スペース！



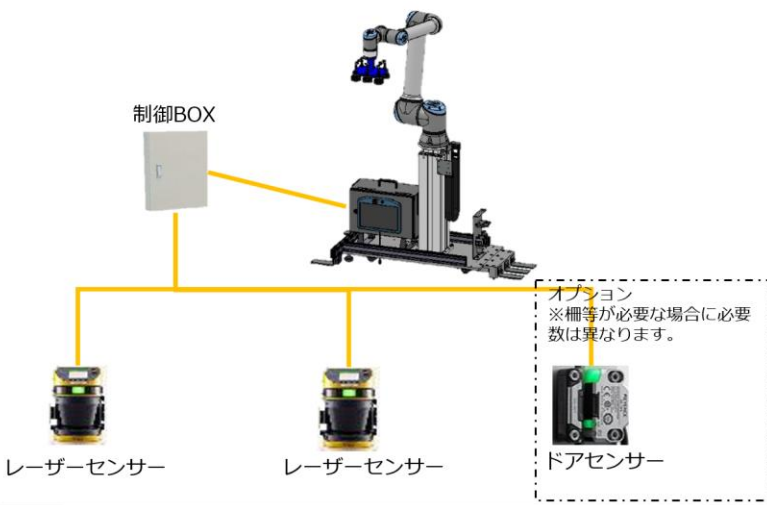
真空パッド
耐摩耗性が要求される
段ボールなどの
吸着搬送に対応



日本機材株式会社



1. システム構成



アイテム	機器
ロボット	UR10e-XPS
昇降ユニット	TLT10-CX94F-601-XPS
ハンド	空気圧グリップユニット
制御BOX	安全機器：セーフティーコントローラ
	電源ユニット その他制御機器
安全装置	レーザーセンサー
	ドアセンサ(オプション)
ロボット姿勢	昇降ユニットに設置

2. 基本仕様

項目	仕様
外観	設置面積
	①システム本体のみの場合 750mm(幅)×1,500mm(奥行) ②パレット含む場合 1,500mm(幅)×1,500mm(奥行) ※MAX2,000mm(高さ)
パレットサイズ	最大11号パレット：1,100mm×1,110mm×150mm(高さ) 2パレット対応可能
積載高さ	1,200mm(パレット含む)
能力	最大5個/分
可搬重量	最大8kg
ワークサイズ	最小200mm(幅)×200mm(奥行)×250mm(高さ)
パレタイジング	5パターン(5パターン以上は別途ご相談)
パターン登録数	※パターン：1ワーク1パターンとします。
パレタイジング	
パターン登録方法	Teaching Pendant-Program
必要供給圧力	0.5MPa以上(参考：吸着圧力-36KPa)
安全対策	Teaching Pendantの非常停止
	保護規格準拠の安全センサ その他オプション：安全柵ドアセンサ付き
電源供給	単相110V
重量	約160Kg
据え置き形態 (移動式/アンカー打設)	アンカー打設 ※その他設置環境に関しては別途ご相談
備考	5品種のパレットパターンについては事前打合せにて対応 オプション
	①安全対策：安全柵ドアセンサ付き
	②パレットパターン5品種以上
③Work-Pick方法：COV停止+整列等 ※1	
※1：環境によって異なる為別途ご相談	