

多関節ロボット搬送 MULTI JPINT ROBOT TRANSPORT

ロボット無人化による品質の安定と省力化

特徴/Feature

- 重量物・大ワーク・加熱ワーク等の搬送に適しており、また高い搬送くり返し精度を有しております。
- プレス間搬送の場合をダイレクトに長距離搬送出来ます。
- ▶ 搬送軌道に制限ありませんのでパスラインの統一が不要になります。
- ♪ パスラインに制限が無くなることにより、金型が自由設計出来ます。
- 直行型□ボットに比べるとアーム数量が半減出来ます。
- ▶ 作業者がアーム交換メンテしやすい位置にロボットを移動できます。
- ▶ アーム数量半減しアイドルステージが不要となりますので、段取時間を大幅に短縮できます。
- ▶ 360°どこにでも搬送出来ますので、ラインレイアウトを省スペースに自由設計出来ます。
- > It is suitable for transport, such as heating materials, big and heavy materials. It has a high transport repeat accuracy.
- You can long-distance transport in the case of press between the transport to direct.
- > Unification of the pass line because there is no limit to the transfer orbit will be unnecessary.
- Mold can be free design, because of no pass line limit.
- > Compared to direct-type robot arm of the quantity it can be half.
- > The operator can move the robot easy position. when arm exchange maintenance.
- > Arm quantity half-idle stage it will be unnecessary. You can significantly reduce the setup time.
- > It can be transported 360 ° anywhere. We have a proposition the line layout can be freely designed to save space.









自動搬送システム / Auto transport system

弊社のシステムは色々な搬送モードを準備しております。 いつでも製品の品質確認ができ、材料を無駄にせず、安全です。

●自動搬送 ●1 枚送り機能 ●順送り機能 ●順終わり機能 ●段取換機能

Our system will have to prepare the various transport functions. You can check quality of product. Do not waste material, Safe.

Auto start function
 1 sheet feed
 Progressive start
 Progressive start
 Auto tool change

周辺装置 / Peripheral device

お客様のご希望に合わせ各種装置を提案させて頂きます。

プレス ・ 材料供給装置 ・ 塗油装置 ・ 洗浄装置 ・ ロボットアーム自動交換 ・ スクラップコンベア ・ パレタイズ ・ 各種専用機 We are designing and manufacturing a variety of special machines, etc. according to customer request.

Press, Material supply, Oiling, Cleaning, Auto robot tool changer, Scrap conveyor, Palletizing, Various special machine



門型リンクモーションプレス Link motion press 300ton×6un



スプレー式塗油装置 Oiler (Spray type)



成形機信号中継盤 Signal relay box



材料供給装置 Material supply unit Size 2.0×1.0M Weight 5.0t on×2pad



ライン集中制御盤 System control panelt