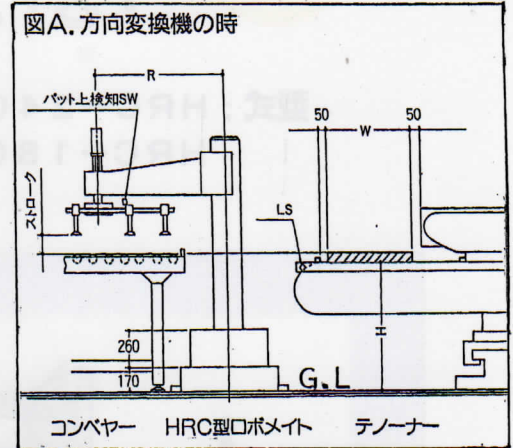


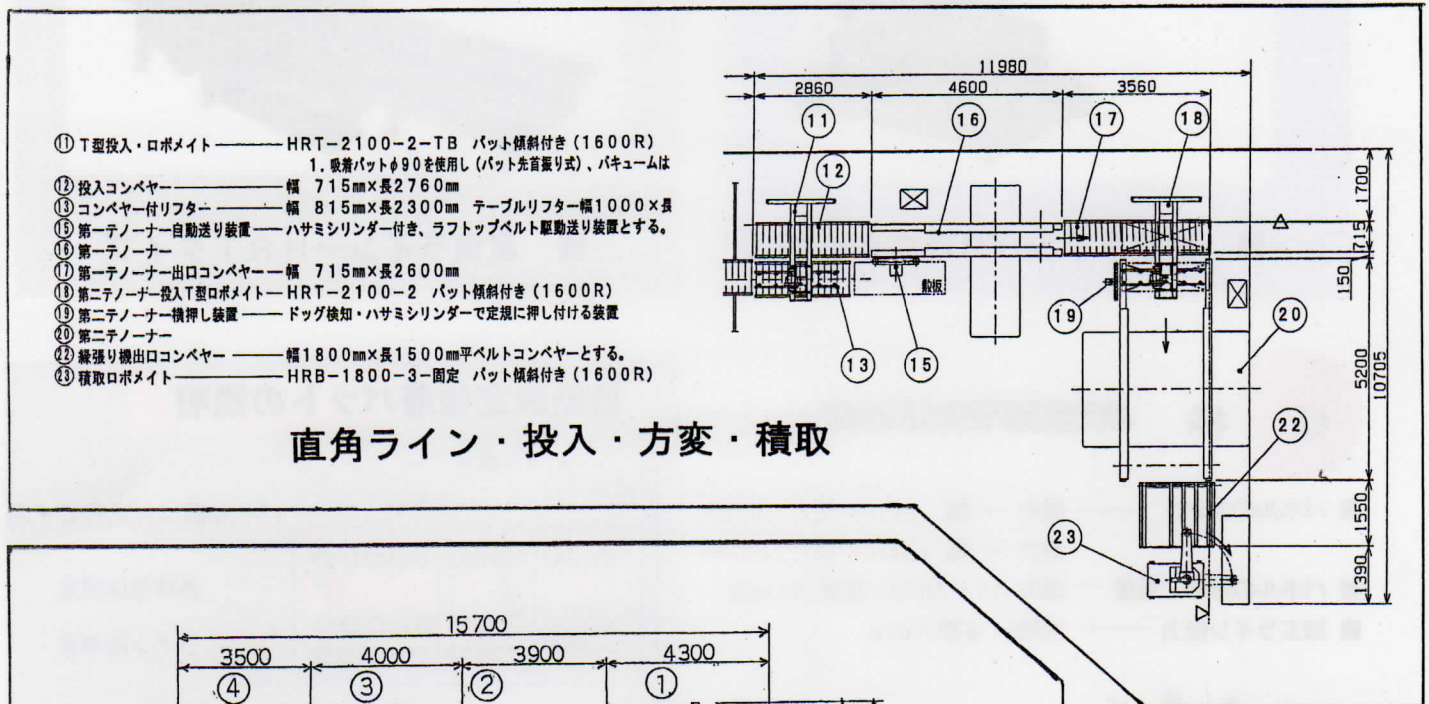
■HRC/HRT型方向変換ロボット
仕様・性能一覧表

名称・型式		C&Tロボット HRC-1800-3-固定 HRT-1800-3-方変	C&Tロボット HRC-2400-4-固定 HRT-2400-4-方変
項目			
速 さ	同一レベル回転	14枚/毎分	8枚/毎分
パネル 大きさ	巾	100~900mm	150~1,200mm
	長さ	250~1,800mm	300~2,400mm
	厚さ/重量	15~50mm/25kg迄	15~50mm/40kg迄
アーム振りの半径		950mmR/平行移動	1,250mmR/平行移動
使用電力・空気		3kw・100NL/毎分	4kw・100NL/毎分
機 械 重 量		700kg	900kg
機 械 寸 法		巾 長さ 高さmm 800×2,700×2,050	巾 長さ 高さmm 1,000×3,000×2,050



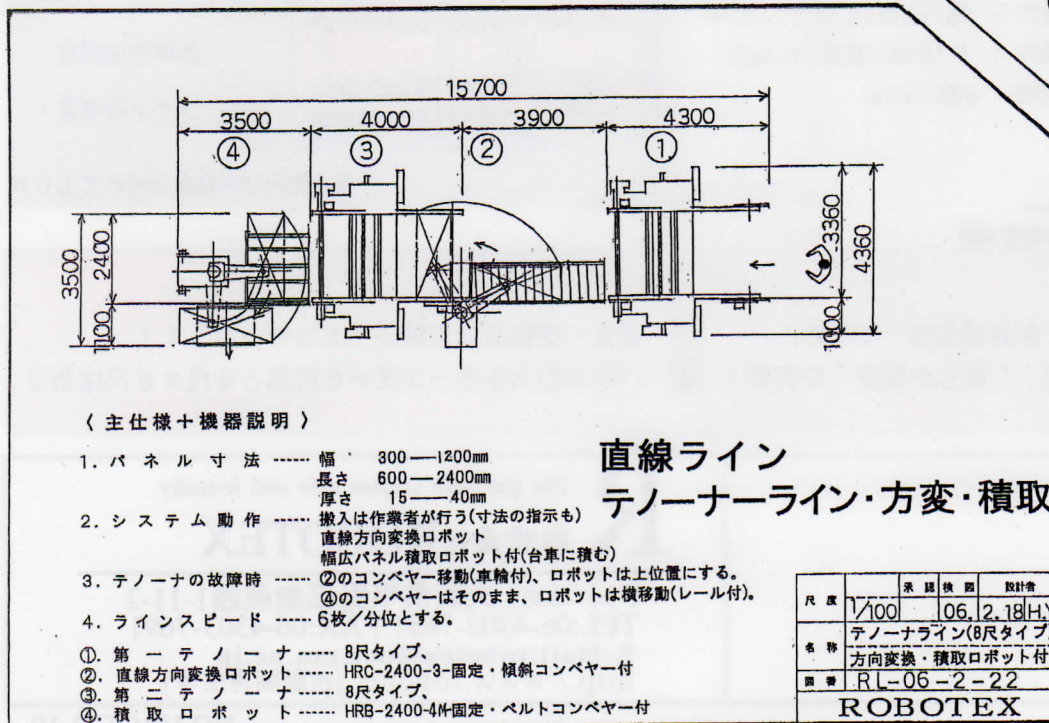
HRC側面図

(注1) 上記は標準的な設定値で、特注仕様として別注品を製作します。
(注2) パネル分離・自動送り装置・各種コンベヤー等オプションが揃っています。



- ① T型投入・ロボメイト——HRT-2100-2-TB パット傾斜付き(1600R)
1. 吸着パットφ90を使用し(パット先首振り式)、パキュームは幅 715mm×長2760mm
- ② 投入コンベヤー——幅 815mm×長2300mm テーブルリフター幅1000×長
- ③ コンベヤー付リフター——幅 815mm×長2300mm テーブルリフター幅1000×長
- ④ 第一テノーナー自動送り装置——ハサミシリンダー付き、ラフトップベルト駆動送り装置とする。
- ⑤ 第一テノーナー
- ⑥ 第一テノーナー出口コンベヤー——幅 715mm×長2600mm
- ⑦ 第二テノーナー投入T型ロボメイト——HRT-2100-2 パット傾斜付き(1600R)
- ⑧ 第二テノーナー横押し装置——ドッグ検知・ハサミシリンダーで定規に押し付ける装置
- ⑨ 第二テノーナー
- ⑩ 縦張り搬出コンベヤー——幅1800mm×長1500mm平ベルトコンベヤーとする。
- ⑪ 積取ロボメイト——HRB-1800-3-固定 パット傾斜付き(1600R)

直角ライン・投入・方変・積取



〈主仕様+機器説明〉

- 1. パネル寸法 ----- 幅 300—1200mm
長さ 600—2400mm
厚さ 15—40mm
- 2. システム動作 ----- 搬入は作業者が行う(寸法の指示も)
直線方向変換ロボット
幅広パネル積取ロボット付(台車に積む)
- 3. テノーナーの故障時 ----- ②のコンベヤー移動(車輪付)、ロボットは上位置にする。
④のコンベヤーはそのまま、ロボットは横移動(レール付)。
- 4. ラインスピード ----- 6枚/分位とする。
- ①. 第一テノーナー ----- 8尺タイプ、
- ②. 直線方向変換ロボット ----- HRQ-2400-3-固定・傾斜コンベヤー付
- ③. 第二テノーナー ----- 8尺タイプ、
- ④. 積取ロボット ----- HRB-2400-4H-固定・ベルトコンベヤー付

直線ライン
テノーナーライン・方変・積取

尺 度	1/100	承認 機 関	設計者
名 称	テノーナーライン(8尺タイプ) 方向変換・積取ロボット付		
番 号	RL-06-2-22		
ROBOTEX			