

別冊カタログあり

## J-HOP

### 豎型成形機のランナ取出対応ロボット 取出アームに関節機構を採用で省スペース化



型締力 20~100tf

スタンダード

コンパクト設計

サーボ + エア駆動

#### コンパクト設計による省スペース化

従来の豎型成形機用ランナ取出口ロボットに比べ、機長が約半分以下であるにも関わらず、金型センタからスプルーランナ開放位置までの水平移動距離は最大1380mm確保しています。

#### サーボモータによる安定した高速動作

サーボモータ駆動の関節アームを装備したことで、ロボット本体の設置面積が抑えられ、成形機反操作側近くへ粉碎機等の設置が可能です。また取出タイムの短縮も実現しました。

#### 標準仕様

電源		駆動方式		コントローラ型式		常用エア圧	
AC200V (50/60Hz)単相		デジタルサーボ(1軸) エアシリンダ		GII Bタイプコントローラ		0.5MPa	
型 式	電源容量	前後ストローク (mm)	上下ストローク (mm)	水平旋回	エア消費量 (NL/cycle)	可搬質量 (kg)	対象成形機 型締力 (tf)
J-HOP 650R-R	0.45kVA AC200V 2.25A	ストローク 680	90	0°、45°、90°、135°、180°より選択	2.6	1	20~100
J-HOP 650R-L							
J-HOP 650RX-R		開放位置 1380					
J-HOP 650RX-L							

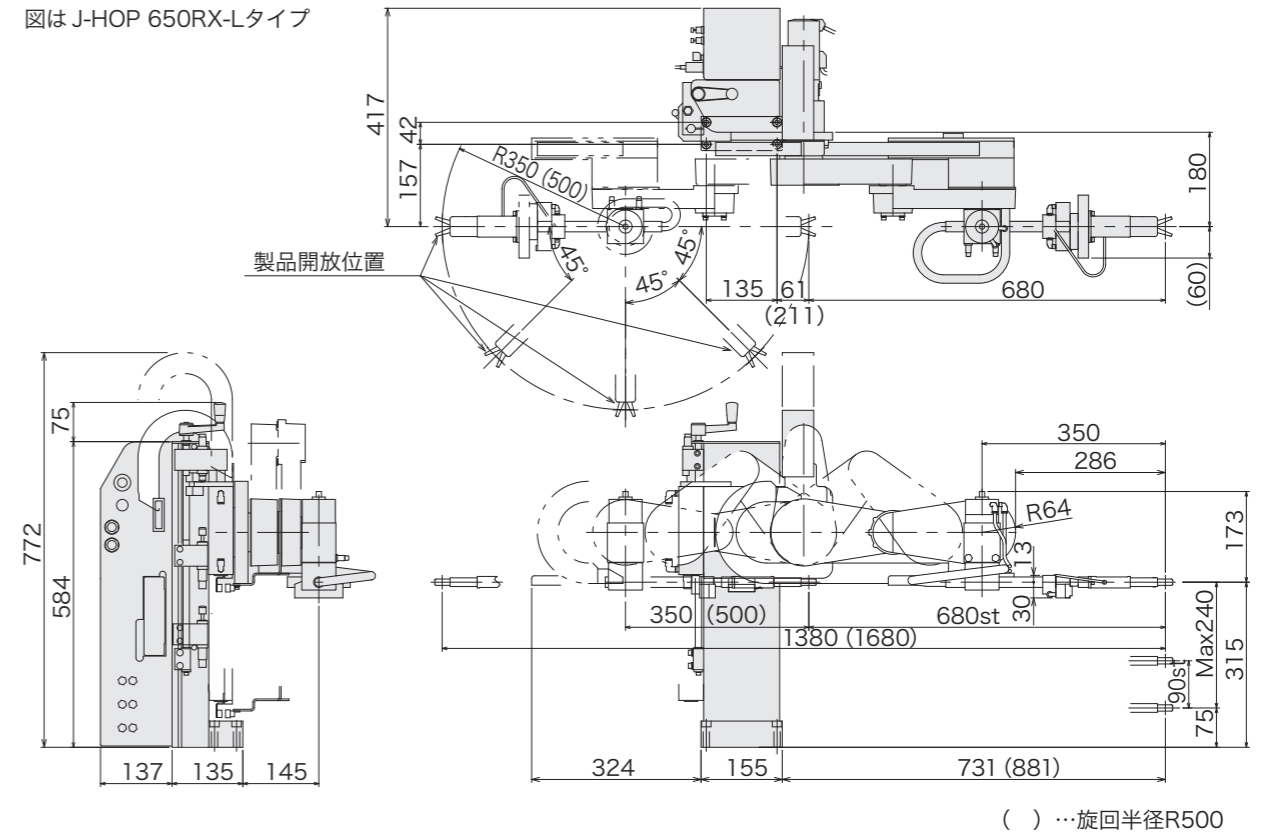
可搬質量はチャック・アタッチメントヘッドを含みます。  
○ アームに対して本体が左にあるLタイプと右にあるRタイプがあります。

#### オプション

オプション	オプション内容説明
X仕様	成形品をコンベアやシュータ上に開放する時に、チャック部が180°反転し成形品の開放を容易にし、キズを防ぎます。
指定色	機体本体、カバー類、制御ボックス等をお客様指定の色にて塗装します。
イネーブルスイッチ (2ポジション)	作業者がこのスイッチを押している間だけタッチパネル面のタッチスイッチが有効になります。
水平取出用取付架台 (別置用)	成形機ベット上に取付スペースが無い時、別置きの架台にて取出口ロボットを固定します。
水平取出用取付架台 (成形機取付用)	成形機ベット上に直接取出口ロボットが取付けられない時、取出口ロボット取付用の架台を成形機に付け、取出口ロボットを固定します。

その他、便利なオプションをご用意しております。まずは弊社営業担当員にご相談下さい。

図は J-HOP 650RX-Lタイプ



#### アタッチメントパーツカタログのご紹介

アタッチメントヘッドを

- ・新たに製作したい
- ・交換作業を効率化したい
- ・改造・補修パーツが欲しい



そのご要望にお応えします WEB ユーシン アタッチメントパーツ