

**プレスワーク搬送ロボット 取扱説明書**

**滋賀産業株式会社様**

**シャトルロボット**

**SH1D-250-7型**

**取扱説明書**

**DATE 伊達機械株式会社**

ライン仕様

	項 目	仕 様
1	搬送ワーク材質	
2	搬送ワーク寸法	横54×縦400～1070mm
3	搬送ワーク板厚	0.8mm
4	搬送ワーク単重量	Max500g
5	ライン流れ方向	左 → 右
6	ワーク搬送方法	ダイレクト搬送方式
7	ワーク吸着方法	バキューム吸着
8	プレス	TPWL250(06年製)×1台
9	パスライン	フロアから 1400mm±40 ポルスターから 300mm
10	入力電源	AC200/220V 3φ 50/60HZ
11	電源容量	シャトルロボット 5KVA
12	圧縮空気	0.49MPa保証の事 (清浄なエアーを供給ください)
13	電源アース	第3種以上独立接地 (接地抵抗100Ω以下)
14	塗装色	アマダ赤黒

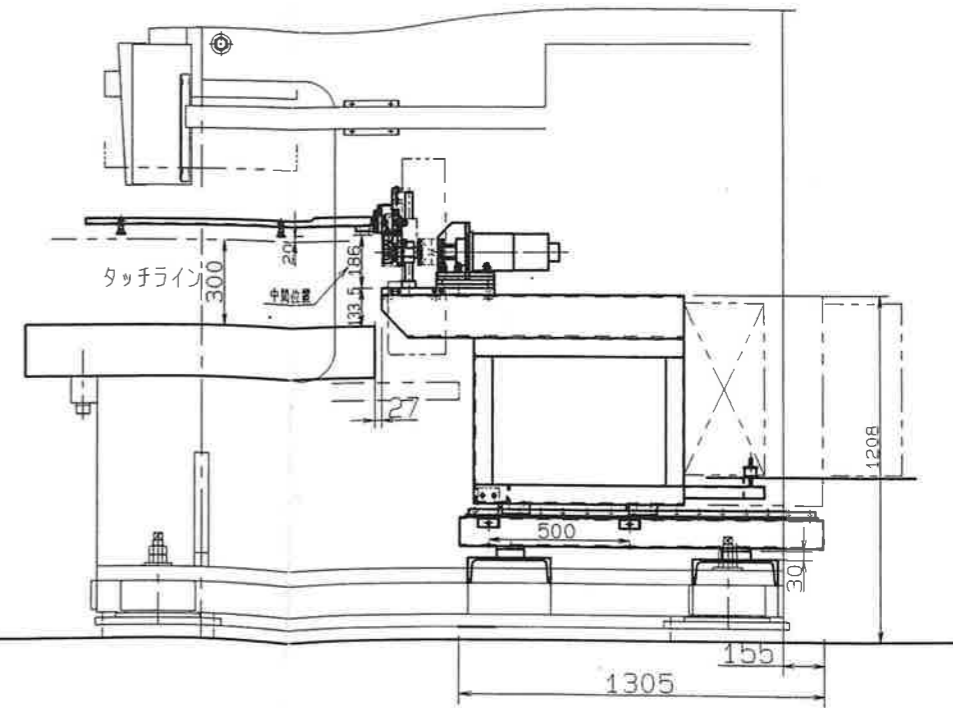
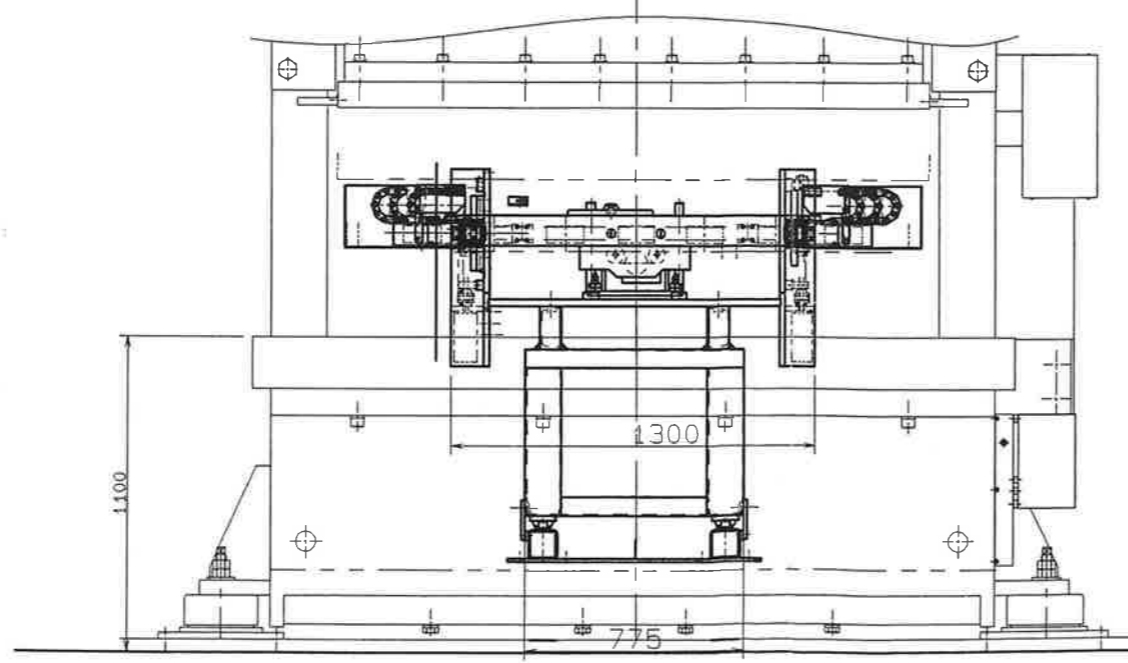
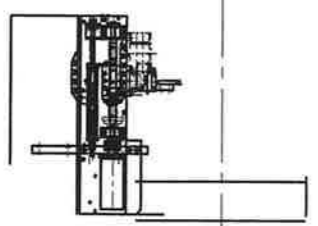
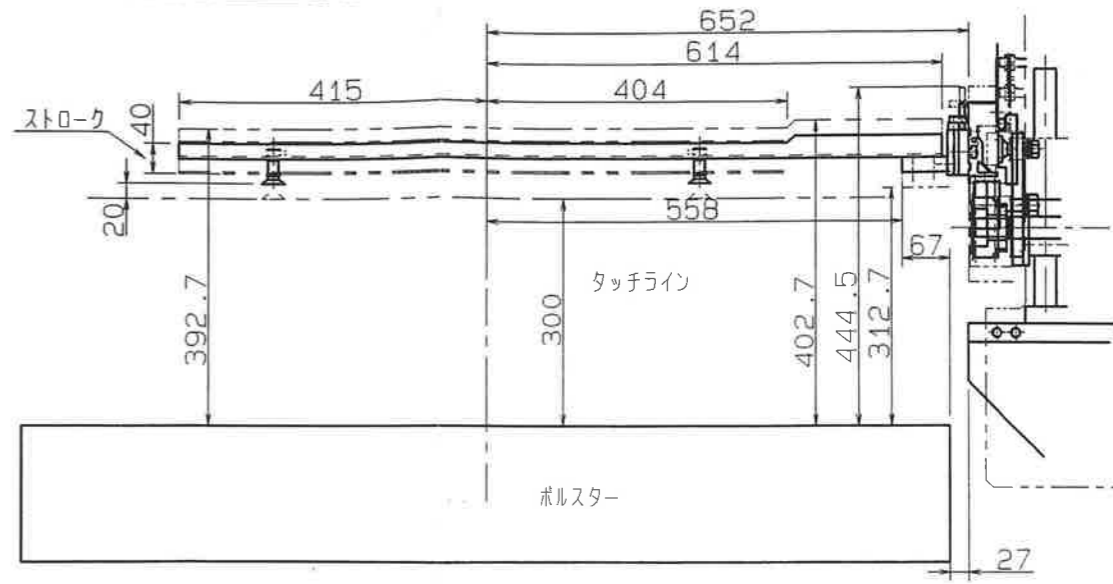
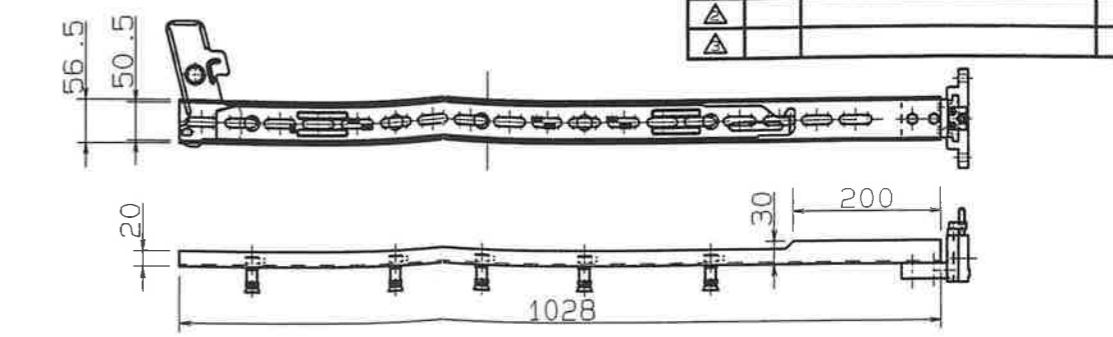
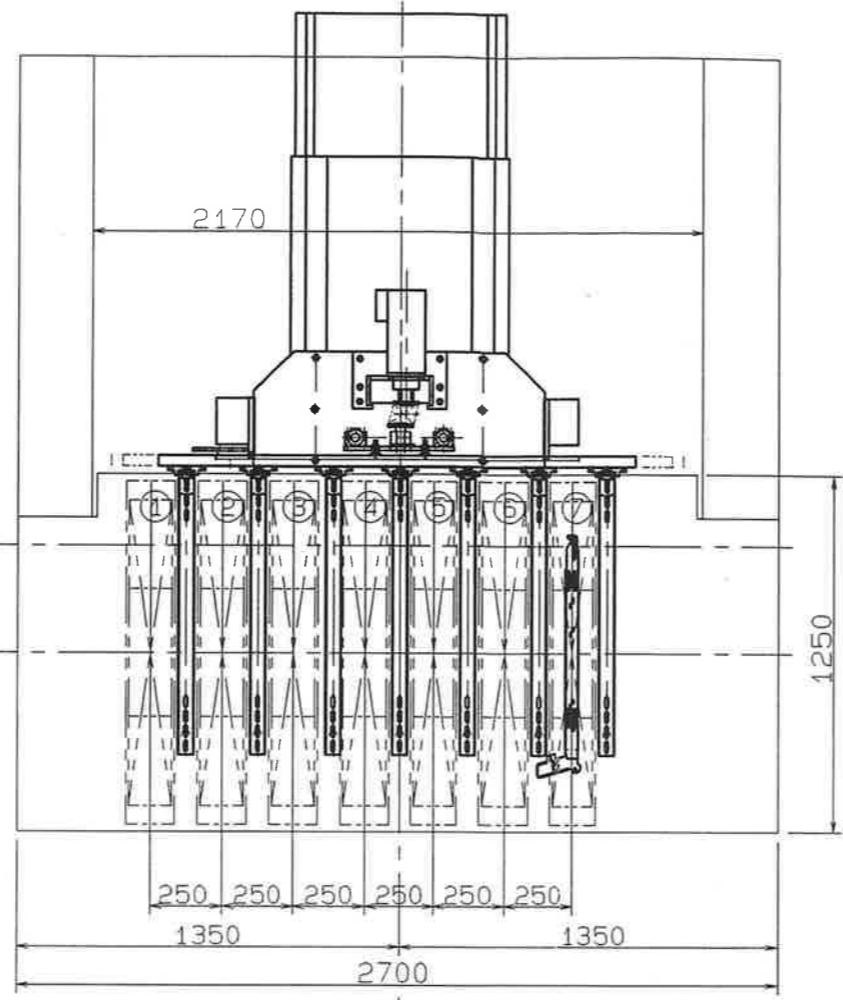
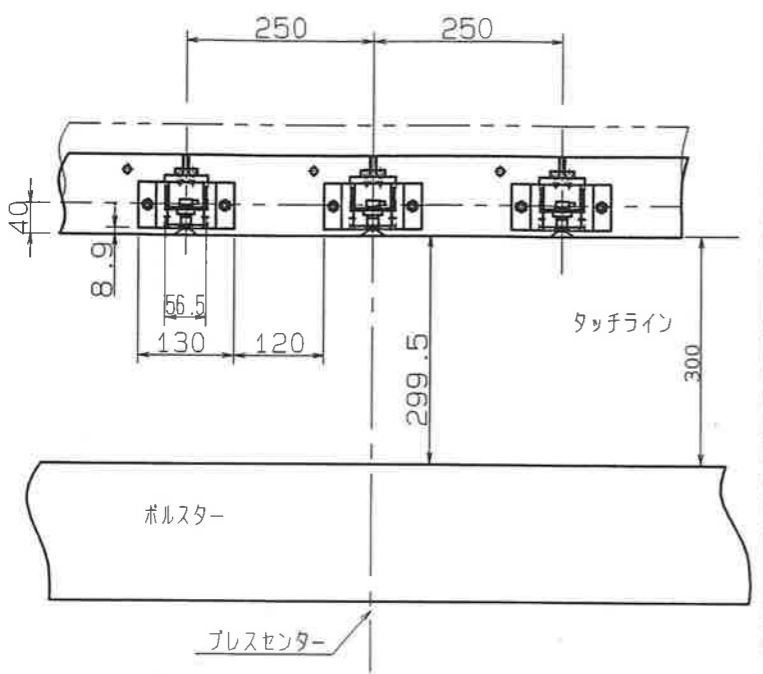
搬送ロボット仕様

1	型 式	SH1D-250-7
2	搬送モード	ダイレクト搬送
3	搬送ストローク	250mm(7工程)
4	リフトストローク	Max60mm
5	クランプ方式	バキューム式
6	搬送駆動電動機	サーボモーター 1.5kw HC-SFS152G2 1/5 サーボアンプ 2.0kw MR-J2S-200B
7	搬送速度	Max111M/Min
8	リフト駆動電動器 (左右 各1台)	サーボモーター 0.75kw HC-KFS73B サーボアンプ 0.75kw MR-J2S-70B
9	アイドルステージ	無し

ディスタッカー仕様

1	型 式	
2	ブランク積載重量	
3	ブランク積載高さ	
4	分離方法	
4	ワークレベル検出	
5	積載箇所	
6	2枚取り出し検出	
7	スライドテーブル駆動	
8	リフト方式	

HISTORY	DATE	REMARK	CHECK
△			
△			
△			

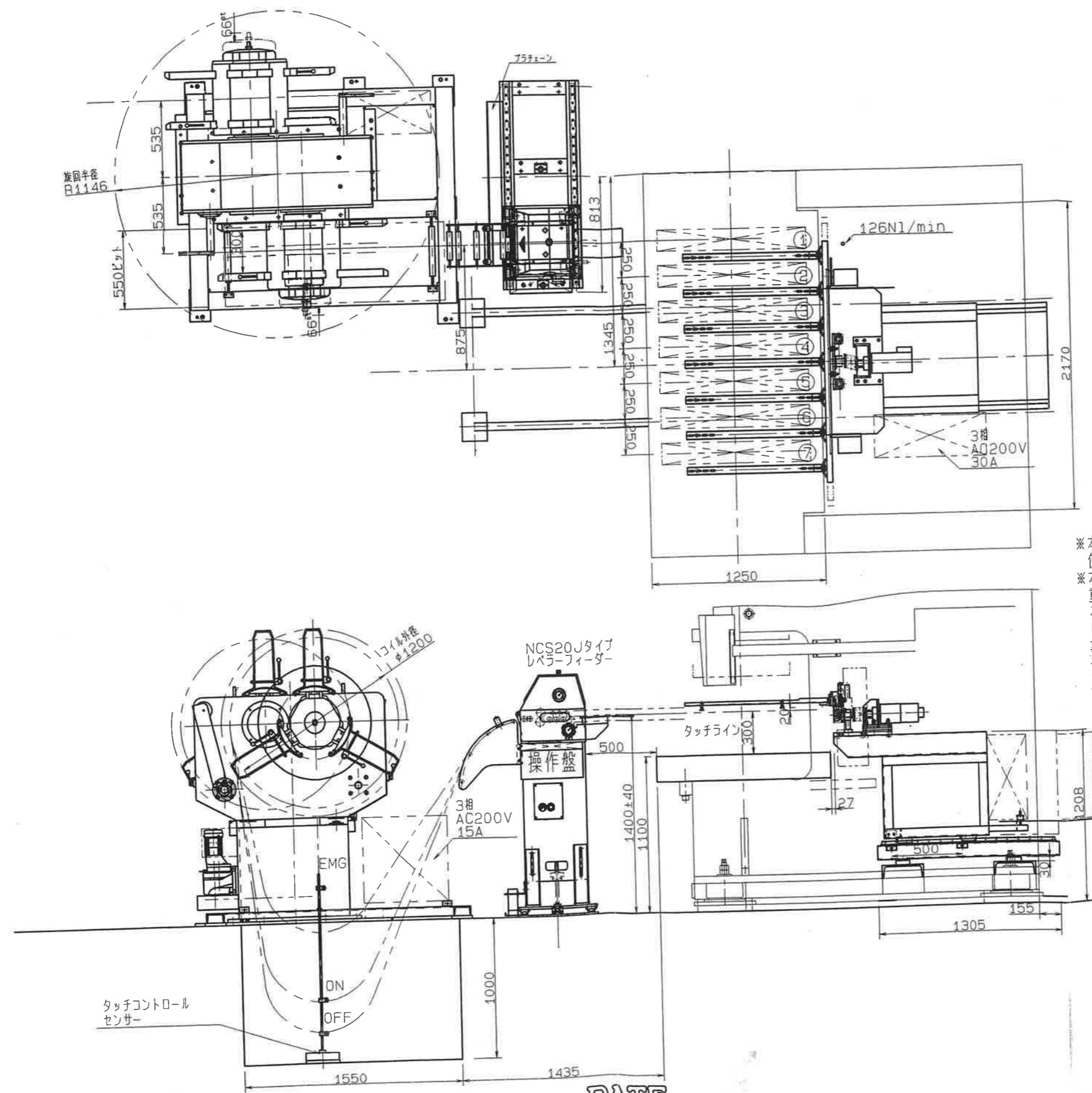


PARTS NO.	NAME OF PARTS	MATERIAL	QUANT	REFERENCE

DATE

TYPE	SCALE	WEIGHT	DATE
SH1D+自立型			2005 12.11
NAME OF MACHINE	CHECKED BY	DESIGN BY	DRAWN BY
外觀図 (ロボット部)			中村
DRAW NO.	S-0867-102 1/153		

HISTORY	DATE	REMARK	CHECK
△			
△			
△			



シャトルロボット仕様	
型式	SH10-250-7
搬送ストローク	250mm
昇降ストローク	Max 40mm
ワーク単重	Max Kg
クランプ方式	バキューム式
駆動方式	サーボモーター
電 源	200/220V .50/60Hz
空 圧 源	0.49MPa (5Kg/cm <sup>2</sup> )

プレス仕様 (参考)	
型式	TPWL-250
ストローク数	
ストローク長	250 mm
ダイハイト	550 mm
スライド寸法	
ボルスター寸法	2700x1250
フレームギャップ	

※本図には危険を防止する柵等は図示してありません。使用者側で行って下さい。  
 ※本機はプレス用搬送装置です。重大な損害、あるいは人命にかかわる様な状況下で使用される機械、あるいはシステムとして設計製作されたものではありません。事故、故障等で被害、損害の発生を防止する為にあるいは予測される場合は、別な安全装置や検出器を併設し、正しく使用して災害、損害を防止してお使い下さい。

TYPE	SCALE	WEIGHT	DATE
FM2000-300W +NCS20Jタイプ SH10+02式	0.085		2006 12.11
NAME OF MACHINE 外観図	CHECKED BY	DESIGN BY	DRAWN BY
DRAW NO. S-0867-122 1/153			中村

DATE