

Robotic hand changer

ロボットハンドチェンジャー

エア複動タイプ

Model SWR



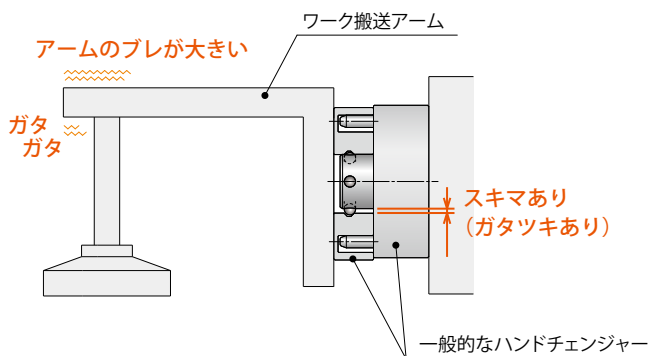
プレス機の自動ラインで、ワークの搬送アームの交換に最適
高精度: $3\mu\text{m}$ / 高剛性: ガタツキ"0" / 高寿命: 耐久100万回

課題

一般的なハンドチェンジャーでは、ワーク搬送アームのガタツキが大きい。

従来品

一般的なハンドチェンジャーによる搬送アームの交換



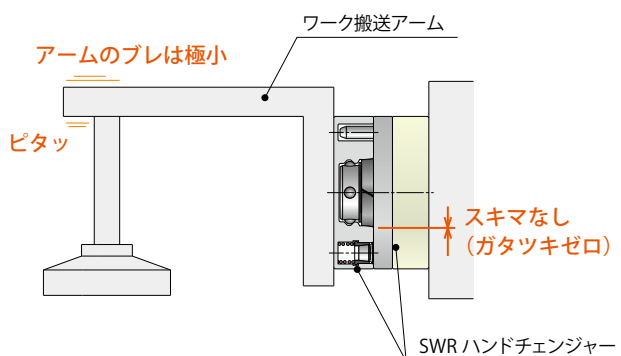
問題点

ハンドチェンジャーの接続箇所、
スキマあり (ガタツキあり)

アームのブレが大きい

SWR ロボットハンドチェンジャー

当社製ハンドチェンジャーによる搬送アームの交換

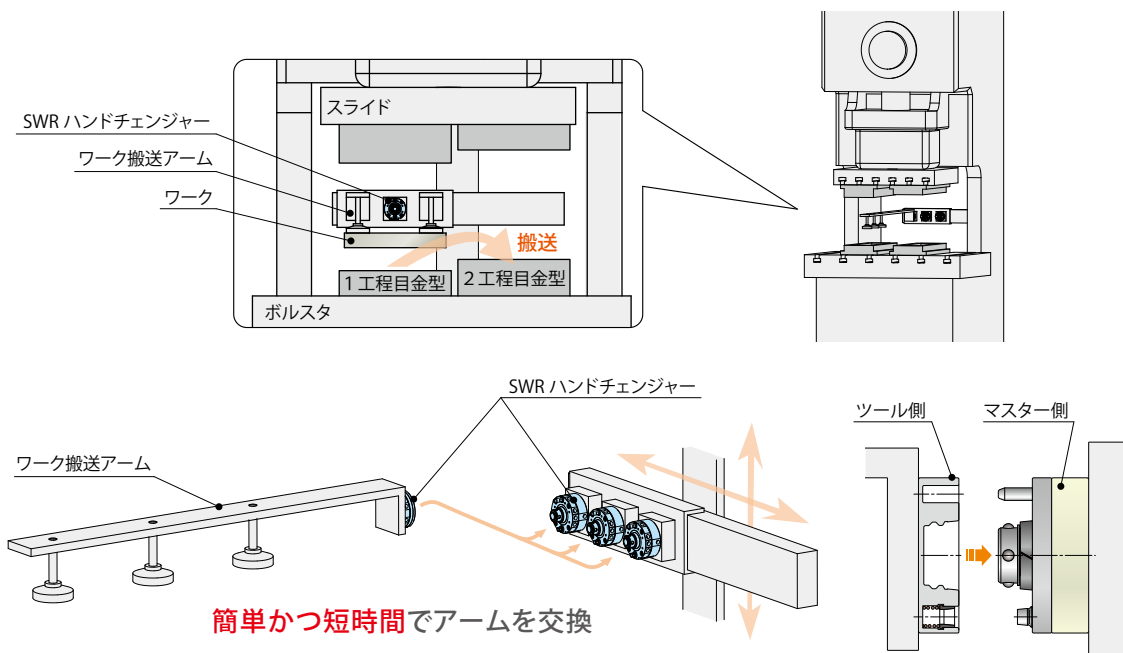


改善

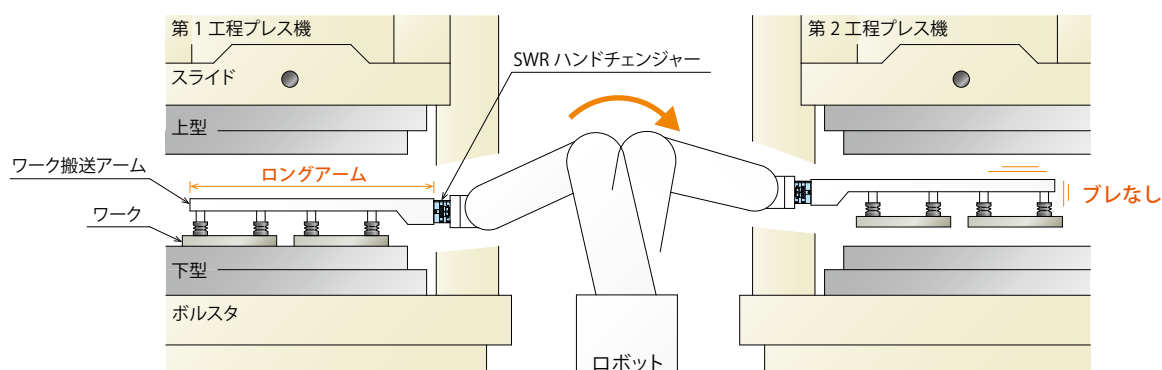
ハンドチェンジャーの接続箇所、
スキマなし (ガタツキゼロ)

アームのブレは極小

搬送アーム交換の段取時間を短縮



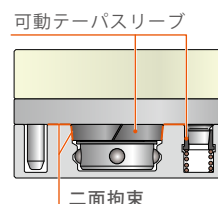
ロングアームでも、先端のブレは極小



- 生産性向上

チョコ停を低減

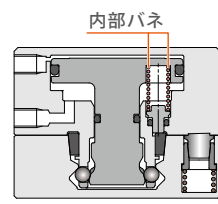
可動テーパスリーブによる二面拘束の採用で、連結部のガタツキなし



- 高い安全性

アームの脱落を防止

内蔵バネにより、連結状態を保持するメカニカルロック機能付



- 省スペース

独自の技術でコンパクト・軽量化



7種のボディサイズで、可搬質量は、3～120 kg。
 外付オプションとして、様々な電極をラインナップしています。
 詳細は、当社ホームページ (<http://www.kosmek.co.jp/>)
 または、カタログをご覧ください。