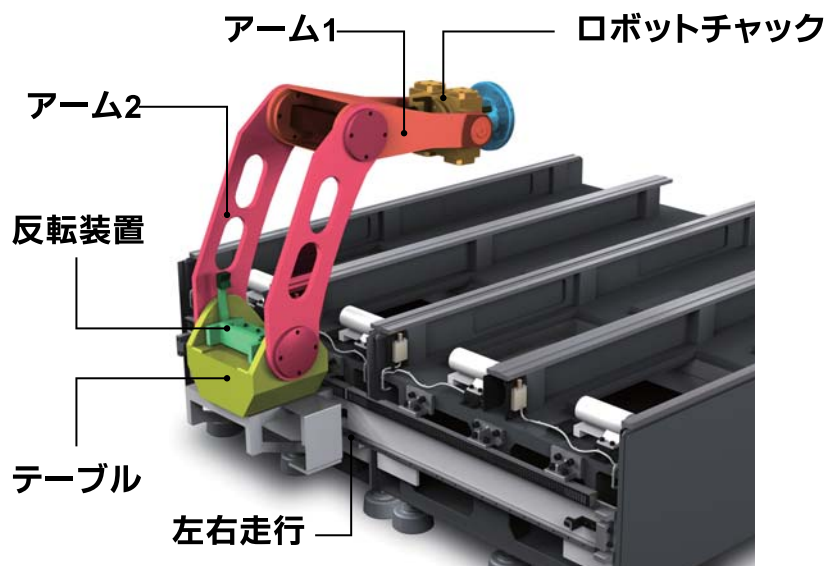


搬送装置

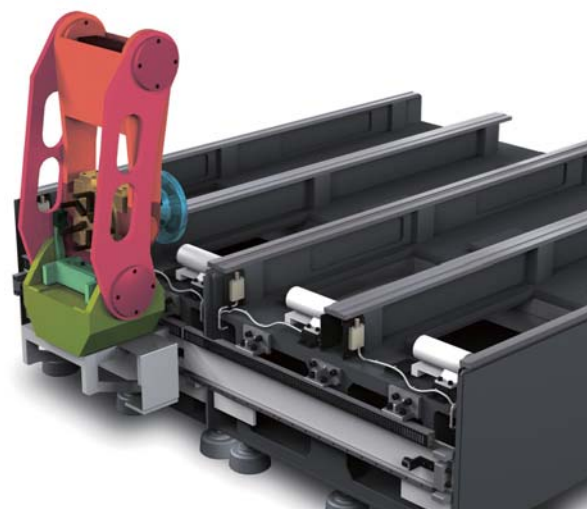
DLL3+

垂直多関節型ロボット

ロボット構成

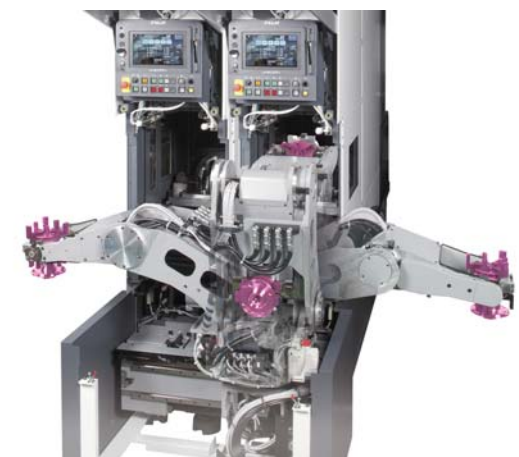


ローディング時

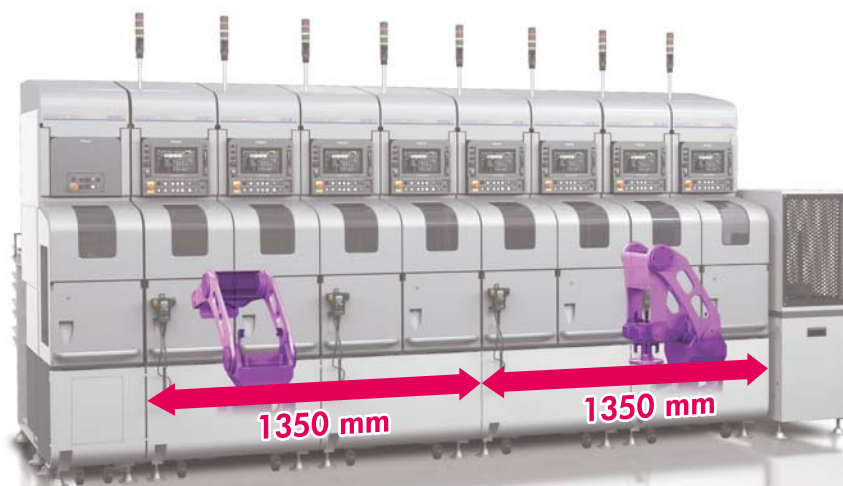


アーム収納時

省スペースでモジュール間の移動が可能です。
 2面ロボットチャックを採用。
 ワーク着脱を最短9.6秒で行います。
 ロボット本体内にワーク反転装置を内蔵しており、ワーク反転専用のスペースが不要です。



ベース2台分を1基の
 ロボットで対応可能

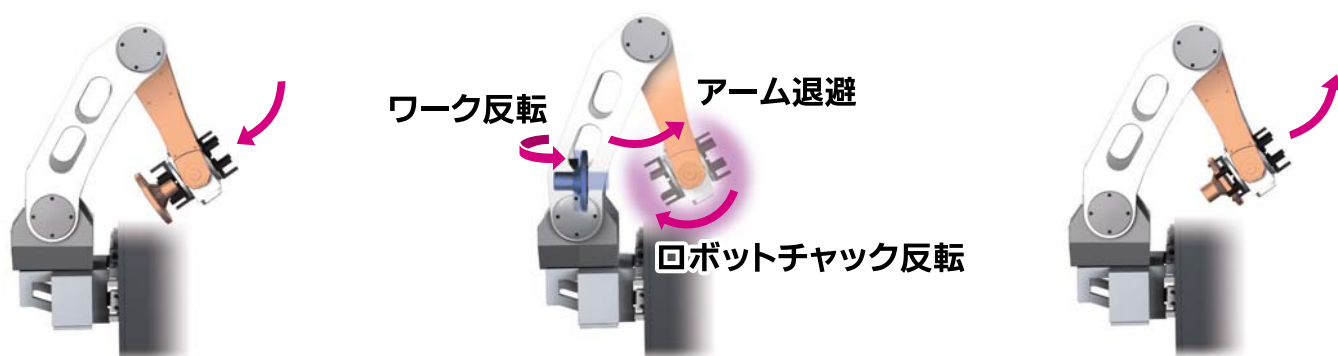


直進動作



ロボットチャック、アーム1、アーム2の同時動作で直進動作によるワークの受け取り、受け渡しが可能。

反転装置



反転装置へワーク受け渡し

反転装置180° 旋回

反転装置からワーク受け取り

ロボットチャック、アーム1、アーム2の同時動作で直進動作によるワークの受け取り、受け渡しが可能。

搬送装置仕様

項目	DLL3+			
最大可搬サイズ	mm	φ200 x 100	φ300 x 100	φ300 x 100
最大可搬質量	kg	5 + 5	5 + 5	10 + 10
ロボットチャック旋回最高速度	° / sec	600		
アーム1旋回最高速度	° / sec	270		
アーム2旋回最高速度	° / sec	180		
テーブル旋回最高速度	° / sec	180		
左右走行最高速度	m / min	70		
前後動作最高速度	m / min	70	70	50
上下動作最高速度	m / min	70	70	50
反転テーブル180° 旋回	sec	0.8	0.8	1.2
ロボットチャックタイプ		H-TYPE	H-TYPE	B-TYPE
ロボットチャックストローク	mm	φ25		
最短1サイクルタイム	sec	34.7	37.8	43.1
最短ローディングタイム	sec	9.6	10.4	12.2