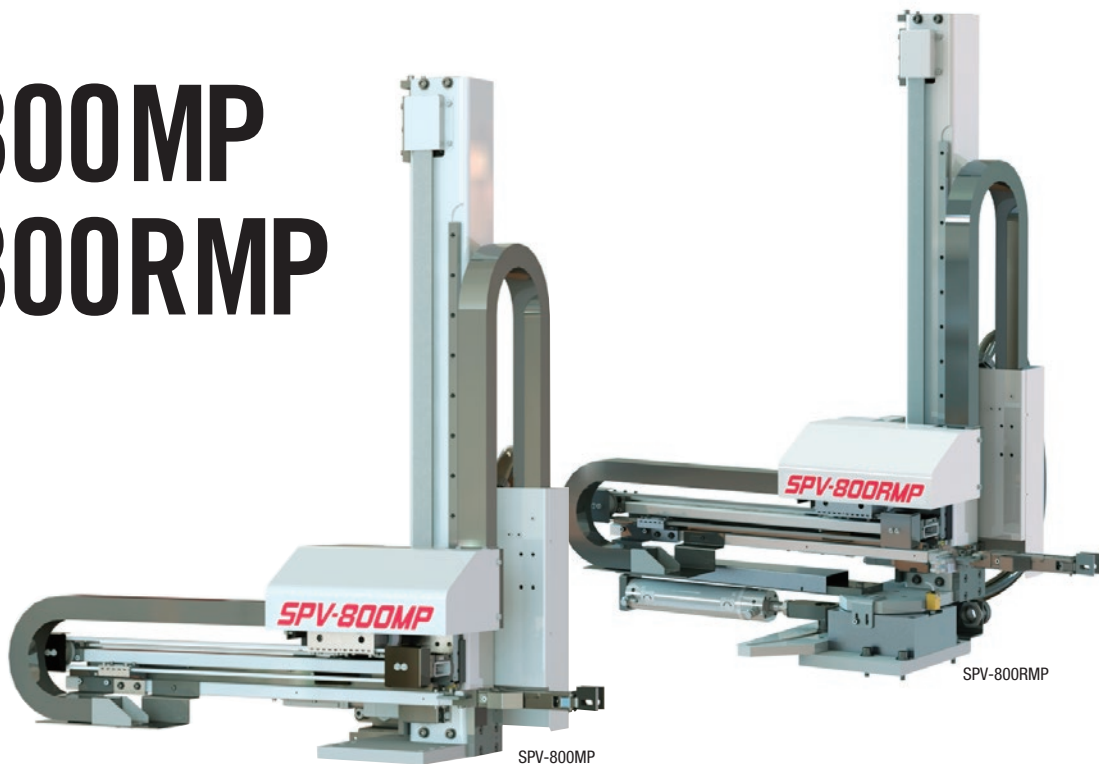


SPV-800MP

SPV-800RMP



型締力
50~220ton



片持ち上下フレーム



スチールフレーム



コントローラー
STEC-LC1



駆動軸数: 2/3



ダブルアーム



LMガイド

主仕様	SPV-800MP	SPV-800RMP	
電源	AC 200~220V ± 10% (50/60Hz)		
常用空気圧	0.5 MPa		
駆動方式	進入	ACサーボモータ	
	上下	ACサーボモータ	
	旋回	—	エアシリンダ
	[チャックひねり]	[エアシリンダ]	
電源設備容量	1.6 KVA		
最大消費電力	0.9 KW		
エア消費量 [チャックひねり装着時]	0.01 / [0.03] Nℓ/サイクル	5.69 / [5.71] Nℓ/サイクル	
制御BOX	STEC-LC1		
最大可搬重量	2 kg [チャックひねり装着時は、ランナーチャック重量含む]		
●ストローク(移動量)			
進入	835 [1035] mm		
上下	500 mm		
旋回	—	50~90°	
[チャックひねり]	[180°]		
●本体重量			
本体	82 kg	106 kg	
操作ペンダント	0.4 kg		

◎ []は、オプション仕様を示します。

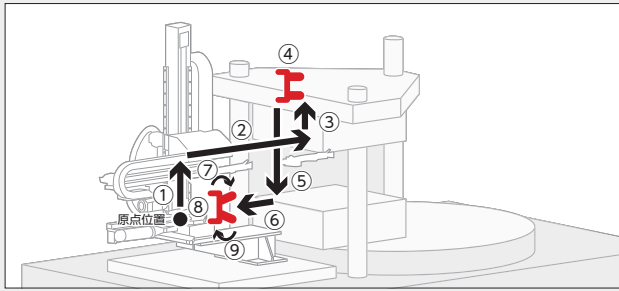
◎ 本体重量は、インターロックBOX・ドライバBOX・ボックス間ハーネスを含む。

◎ オプションの組合せによっては、制御容量を超える場合がありますので営業担当者までお問い合わせください。

SWING TYPE SPRUE PICKER

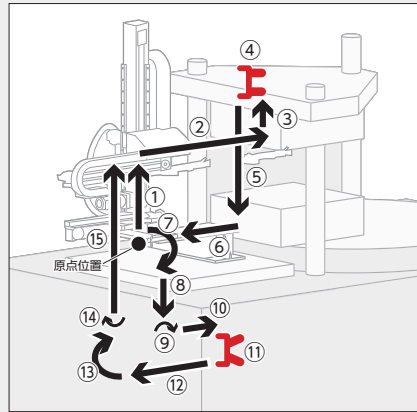
豎型成形機用ランナー取出口ロボット(サーボ駆動)

各部の名称と働き



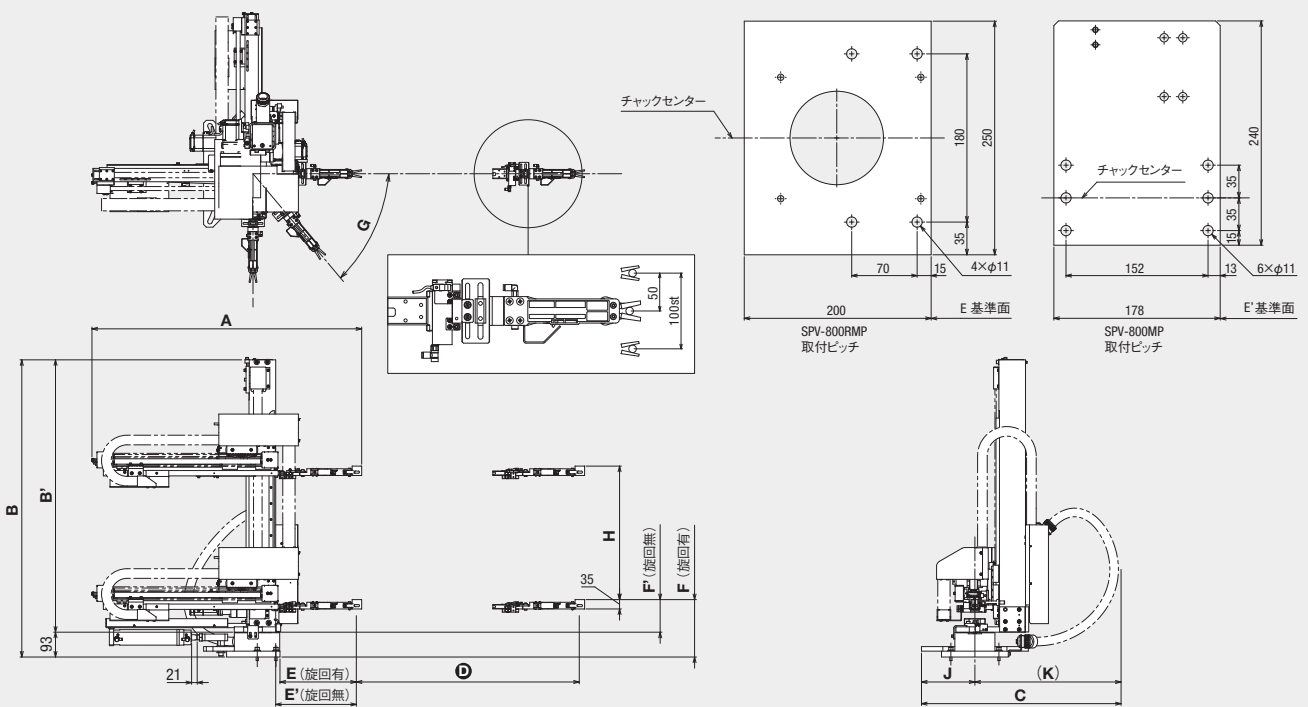
SPV-800MP

- ① 取出待機位置へ上昇
- ② 取出チャック位置の進入ポイントへ進入
- ③ 取出チャック位置の上下ポイントへ上昇
- ④ チャック閉
- ⑤ 取出後退位置の上下ポイントへ下降
- ⑥ 取出後退位置の進入ポイントへ後退
- ⑦ ひねり作動(オプション)
- ⑧ チャック開
- ⑨ ひねり復帰(オプション)



SPV-800RMP

- ① 取出待機位置へ上昇
- ② 取出チャック位置の進入ポイントへ進入
- ③ 取出チャック位置の上下ポイントへ上昇
- ④ チャック閉
- ⑤ 取出後退位置の上下ポイントへ下降
- ⑥ 取出後退位置の進入ポイントへ後退
- ⑦ 旋回作動
- ⑧ 落下側開放位置の上下ポイントへ下降
- ⑨ ひねり作動(オプション)
- ⑩ 落下側開放位置の進入ポイントへ進入
- ⑪ チャック開
- ⑫ 落下側開放位置の進入ポイントへ後退
- ⑬ 旋回復帰
- ⑭ ひねり復帰(オプション)
- ⑮ 取出待機位置へ上昇



		SPV-800MP		SPV-800RMP	
チャックひねり[オプション]		無	有	無	有
A	全長	951 [1071* ¹] mm	[1010, 1130* ¹] mm	951 [1071* ¹] mm	[1010, 1130* ¹] mm
B	全高	—		1133 mm	
B'	全高	1040 mm		—	
C	全幅	631 mm		748 mm	
D	進入ストローク	835 [1035* ¹] mm			
E	進入待機位置	SPV-800RMP	—	212 mm	[271] mm
E'	進入待機位置	SPV-800MP	243 mm	[302] mm	—
F	上下待機位置	SPV-800RMP	—	215 mm	
F'	上下待機位置	SPV-800MP	122 mm	—	
G	旋回調整範囲	—		正反 50~90°	
H	上下ストローク	500 mm			
I	チャックひねり動作範囲[オプション]	—	[0~180°]	—	[0~180°]
J		144 mm		200 mm	
K		488 mm		548 mm	

◎ []はオプション仕様を示します。*1は◎寸法が1035mmの場合です。

