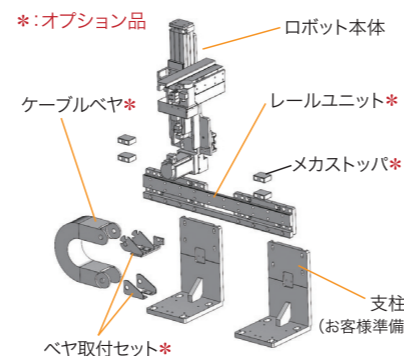
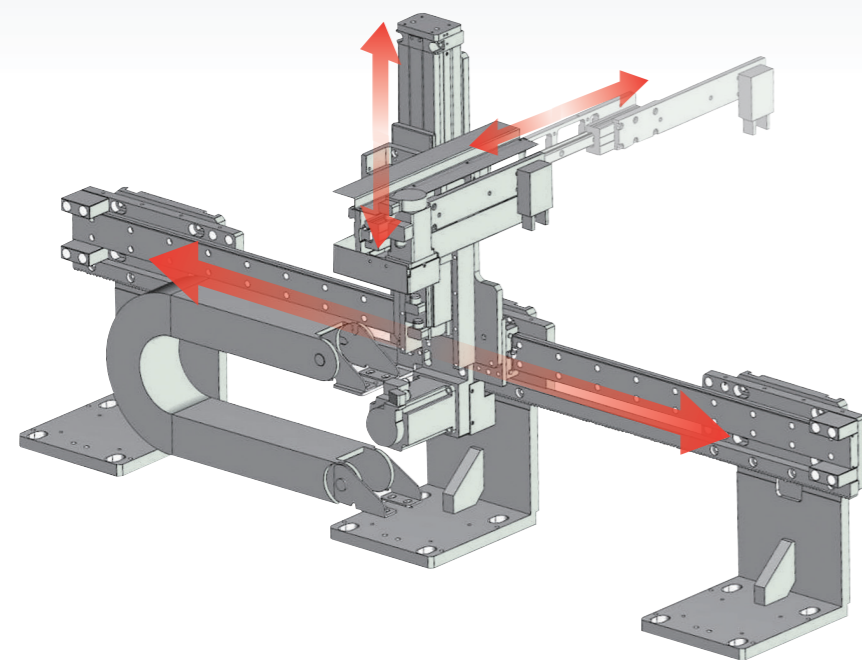


# 工程間搬送ロボット

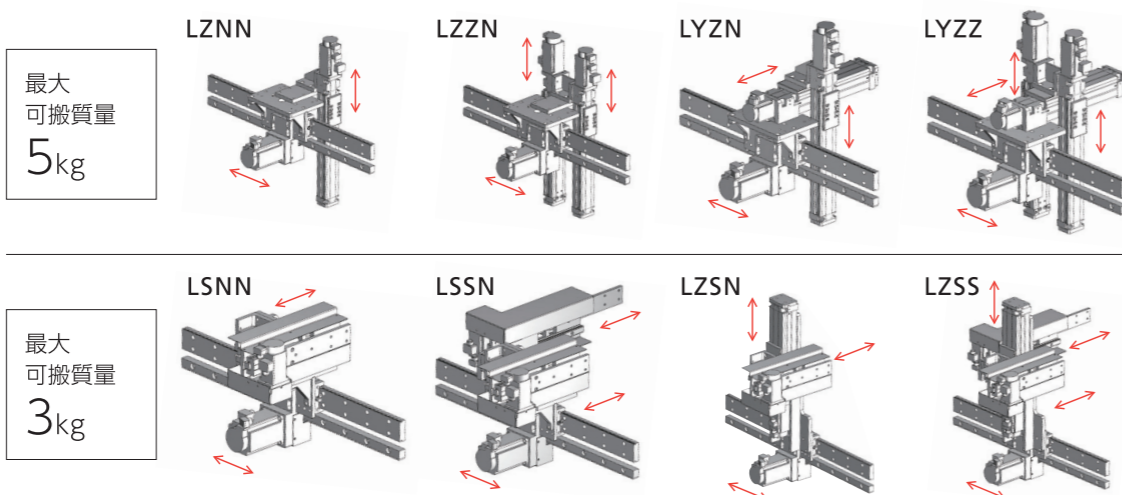
## Transfer Robot

独自構造のコンパクト設計により、各種工程間のワーク搬送に最適な設備作りが可能です。

With an original space-saving structure, the Transfer Robot provides flexible facility designing for workpiece transportation between processes.



様々な作業に対応できる幅広いバリエーション。



### 特長 [Feature]

様々な設備レイアウトに対応できるコンパクト構造。

ロボットアーム伸縮構造によって、設備前面の占有幅を最小限に抑える事が可能。

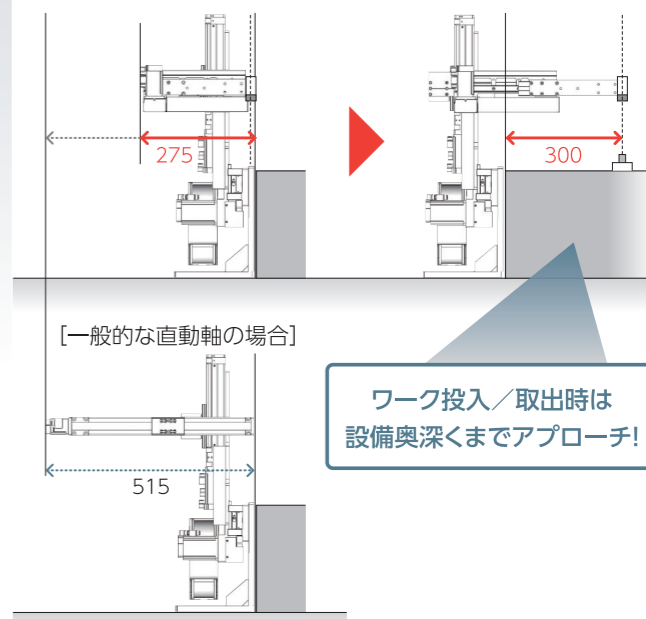
長距離・高速搬送を可能。

最大12mの長距離を2m/sの高速搬送が可能。

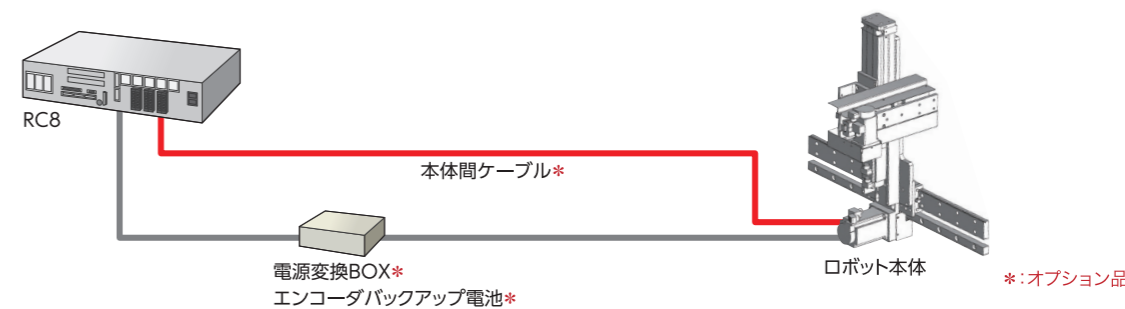
複数台の連携で生産量の変動に対応。

1レール上に複数のロボット本体を配置可能。生産量に合わせたロボットの増減が可能。

### ■設備前面の占有幅小



### システム構成 [System configuration]



### ■ロボット本体仕様

項目	仕様							
	LZNN	LZZN	LYZN	LYZZ	LSNN	LSSN	LZSN	LZSS
ロボットタイプ								
軸動作	600~12000mm							
ストローク	J1	600~12000mm			300, 400mm		600~12000mm	
	J2	100, 200mm	100mm		300, 400mm	100, 200mm		
	J3	—	100, 200mm	100, 200mm	—	300, 400mm	300, 400mm	
	J4	—		100, 200mm	—		300, 400mm	
最大可搬質量	5kg / Z				3kg / S (Sストローク400の場合は、2kg / S)			
最大速度	J1	2m/s			2m/s			
	J2	500mm/s			1000mm/s		500mm/s	
	J3	—		500mm/s	—		1000mm/s	
	J4	—		500mm/s	—		1000mm/s	
位置繰返し精度	L:±0.05、Y、Z:±0.02mm				L、S:±0.05、Y、Z:±0.02mm			
ブレーキ	J2:ブレーキ付	J2.3:ブレーキ付	J3:ブレーキ付	J3.4:ブレーキ付	—		J2:ブレーキ付	
質量	7kg	9kg	10kg	12kg	9kg	12kg	13kg	16kg