

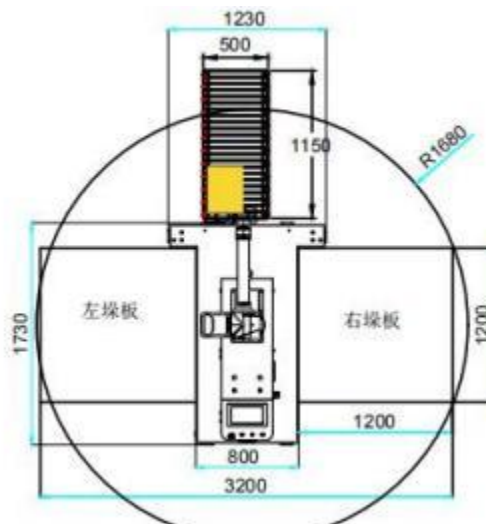
KCR-20 協働型パレタイジングロボット作業ステーション技術資料

バージョン V2.3

一、設備外観図



二、寸法図



三、技術仕様

1. 主な技術仕様

- 1) 装置モデル：KCR-20;
- 2) 設計アームの範囲：1480mm/1680mm/1880mm
- 3) パレタイジング速：6～12回/分（製品に応じて異なる）

-
- 4) パレットサイズ: L1200mm - W1200mm - H150mm
 - 5) パレットの設置方法: 手動、一左一右
 - 6) ロボットの耐荷重: 吸着装置を含む最大30kg (WP20S、1480mmアーム範囲)
 - 7) パレタイジングの高さ: 最大2500mm (アーム範囲による)、昇降柱600mm
 - 8) 主機外形寸法: 約3330mm × 1730mm × 3100mm (長さ×幅×高さ、パレット位置を含む、昇降後)

作業場所の高さ: 2600mm + 昇降高さ

梱包木箱サイズ: 2150mm × 1550mm × 1900mm
 - 9) パレタイジング総出力: 3KW
 - 10) 電力供給: 220V ±10%、50Hz ±5%、制御電圧は直流24Vを使用(カスタマイズ可能)
 - 11) 空気供給: 0.5~0.7Mpa、消費空気量500L/分 (空気源は客先が準備)
 - 12) 重量: 約650kg
 - 13) 騒音: <80デシベル
 - 14) 主機の色: 銀灰色

2. 技術性能の特徴

1. 炭素繊維アーム構造、アーム範囲はカスタマイズ可能 (1480mm/ 1680mm / 1880mm の3種類)
2. 最大負荷30Kg (アーム範囲が長いほど負荷は軽くなる)
3. 初心者でも簡単操作、グラフィカルプログラミング、5分で習得可能
4. A/B、2種類の箱を同時にパレタイジング可能、最大60種類のパレタイジングレシピ対応
5. 占有スペースが少なく、自由に移動可能
6. 安全便利、防護柵不要

四、 設備共通部品リスト

1、 添付資料

番号	名称	規格	単位	数量
1	KCR-20 説明書（電子版）	（電子版）	本	1
2	合格证		張	1
3	保証カード		張	1

2、 主な電気部品リスト

番号	名称	規格	数量	備考
1	ロボットコントローラ	オーストリア KEBA	1	
2	サーボモーター	中国インテック	6	
3	非常停止ボタン	フランス シュナイダー	1	
4	光電検知スイッチ	日本 パナソニック	2	入箱検知用
5	負荷分離スイッチ	中国 天奕	1	
6	接触器	フランス シュナイダー	1	
7	遮断器	フランス シュナイダー	1	
8	固体リレー	中国 魏徳	4	真空・真空解除用
9	真空吸着装置	中国 仕坤	1	スポンジ・オクトパス選択可
10	タッチスクリーン	中国 智显达	1	12インチ
11	電源スイッチ	台湾 明纬	1	
12	レール	台湾 エアタック	4	
13	電磁弁	台湾 エアタック	2	
14	昇降電動シリンダ	中国 松川	1	600mmストローク