

STP-VI P TYPE

縦走行型取出ロボット(横型射出成形機用)

Parallel traverse type take-out robot (for Horizontal injection molding machine)





型締力 Injection Press Range 200~650ton

駆動軸数:6

The Number of Servo Axes



片持ち前後フレーム Cantilever Crosswise Frame

ダブルアーム



スチールフレーム Steel Frame

LMガイド



機電一体型 Composite Type



コントローラー STEC-520B / STEC-620B Controller

主仕様 Main Specifications	3	GXW-1200STPVIP	IXW-1200STPVIP	
電源	Power Source	AC 200~220V ± 10% (50/60Hz)		
常用空気圧	Air Pressure	0.5 MPa		
駆動方式	Drive System	ACサーボモータ / AC Servo Motor		
姿勢(エアーシリンダ)	Posture (air cylinder)	90°固定 / 90°Fixed		
電源設備容量	Electric Consumpiton	9.1 KVA		
最大消費電力	Max Power Consumpition	4.8 KW		
エアー消費量	Air Consumption	21.89 / 20.35* N l/cycle		
制御BOX	Control Box	STEC-520B	STEC-620B	
●エアーシリンダ推力(エ	アー圧力:0.5Mpa時)Air Cylinder Dri	ving Force (Air Pressure at 0.5 MPa)		
最大可搬重量	Max.Load	10 kg** (チャック重量含 Incl Chuck Weight)		
姿勢トルク	Posture Torque	58.9 N•m		
■ストローク(移動量) Stroke	9			
製品側取出上下	Product Side Arm Vertical	1200 mm		
ランナー側取出上下	Runner Side Arm Vertical	1235 mm		
製品側前後	Product Side Crosswise Reach	300~750 mm		
ランナー側前後	Runner Side Crosswise Reach	300~750 mm		
走行	Traverse	3200 mm		
●本体重量 Net Weight				

1.1 kg / —

- ◎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。

Main Body

Pendant / Pendant Stand

- *省工之吸着使用時。
- ** ゲイン調整により、表示値以上の対応も可能です。

操作ペンダント/ペンダントスタンド

- O Net weight includes the weights of interlock box, driver box and cables between control boxes.
- $\ensuremath{\mathbb{O}}$ Some combinations of options may not be available due to excess of controller's capacity.

1259 kg

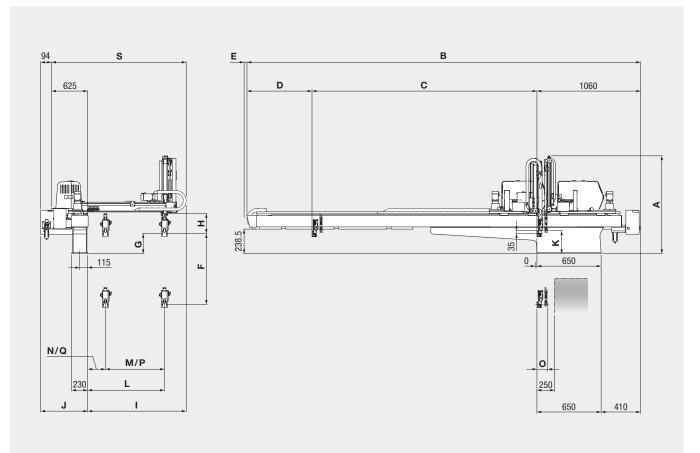
- * When energy saving vacuum generator was used.
- ** The weight capacity more than the indicated value is possible according to the motor gain adjustment.

1.5 kg / 12.2 kg

STP-VI P TYPE

縦走行型取出ロボット(横型射出成形機用)

Parallel traverse type take-out robot (for Horizontal injection molding machine)



			GXW-1200STPVIP	IXW-1200STPVIP
Α	全 高	Overall Height	1657 mm	
В	全 幅	Overall Width	5061 mm	
С	走行ストローク	Traverse Stroke	3200 mm	
D	オーバーハング落下側	Overhang, Release Side	801 mm	
E	ケーブルベア張り出し	Cable Guide Overhang	0 mm	
F	製品側上下ストローク	Product Side Arm Vertical Stroke	1200 mm	
G	製品側上下待機	Product Side Arm Vertical Standby	200 mm	
Н	チャック取付センターより上下有効寸法	Bottom of Crosswise to Chuck Mount Position	350 mm	
1	ユニットアーム側	Crosswise Arm Side	1332 mm	
J	本体側	Body Side	684 mm	
K	ランナー側上下待機	Runner Side Arm Vertical Standby	235 mm	
L	製品側前後前進MAX	Product Side Arm Crosswise Reach Max	750 mm	
M	製品側前後ストロークMAX	Product Side Arm Crosswise Stroke Max	450 mm	
N	製品側前後待機MIN	Product Side Arm Crosswise Standby Min	300 mm	
0	ランナー側・製品側接近MIN	Runner Side / Product Side Proximity Min	190 mm	
P	ランナー側前後ストロークMAX	Runner Side Arm Crosswise Stroke Max	450 mm	
Q	ランナー側前後待機MIN	Runner Side Arm Crosswise Standby Min	300 mm	
R	架台オフセット	Base Offset		
S	BOX端~ユニットアーム端	Box End - Crosswise Arm End	1922 mm	

◎姿勢部の厚みは90mmです。但し、配管等のとりまわしにより多少+ α になる場合があります。 ◎ランナーチャックの厚みは40mmです。

- ◎ランナー側上下ストロークは製品側上下ストロークに対し35mm増となります。
- $\ensuremath{\mathbb{O}}$ Thickness of posture area is basically about 90 mm (depends on tubing).
- ©Thickness of runner chuck is basically about 40 mm.
- Runner side vertical stroke is 35 mm longer than that of product side.

