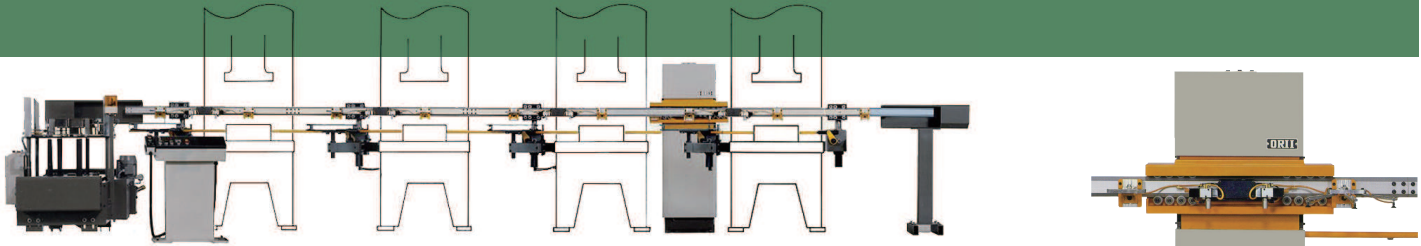


RYN-W 1 Rod type space saving robot Highly flexible, space-saving design

多機能 / 省スペース

RYN-W ロボット

高いフレキシビリティと究極のスペースセービング設計。

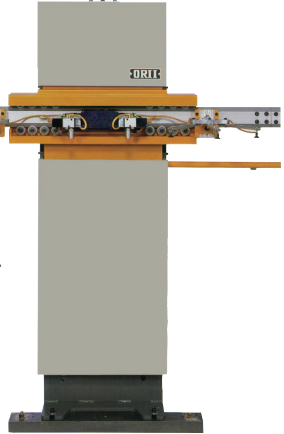


コスト、スペース、機能性すべての面で抜群の導入効果を約束します。

洗練されたシンプル構造により、高性能と省スペース化を実現。駆動部がプレス間に収まるため、余分なスペースが不要です。ライン構成も、きわめてフレキシブル。工場の条件に合わせたライン構成が行えます。

Promising superior results in terms of cost, space and functionality.

Our advanced yet simple configuration results in both better functionality and additional space saving, making the RYN-W Robot an easy choice for introduction into virtually any line. Fitting the driving units between presses eliminates wasted space while keeping the line configuration extremely flexible. Such features allow the line configuration to be adapted to various factory conditions.



仕様 Specifications

型式	Model		RYN110W	RYN150W
送り長さ	Feed Length	mm	~1250	~1750
上下作動長	Vertical Stroke	mm	~60	~100
サイクルタイム※1	Cycle Time※1	sec	1.7~	2.5~
最大可搬質量※2	Max. Workpiece Weight※2	kg	3.0	4.0
繰返し送り精度	Repeatability	mm	±0.3	±0.3
駆動源(サーボモータ)	Servo Motor Power	kW	7.0	11.0
ワーク保持方法	Workpiece pick up		バキューム・マグネット (Vacuum・Magnet)	
本体質量	Weight	kg	900	950

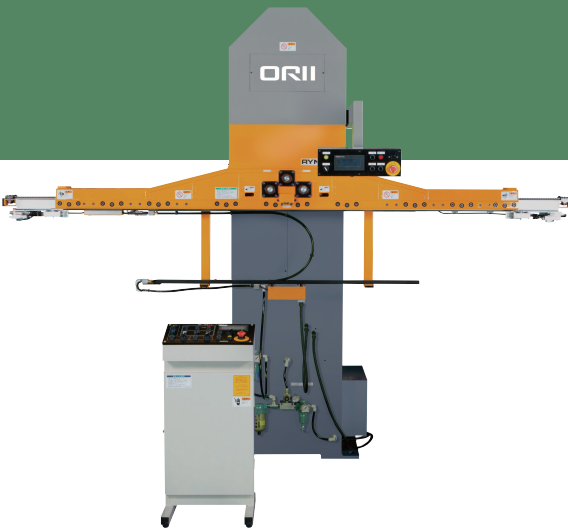
※1 サイクルタイムは、ワーク形状などにより、変わることがあります。 ※1 Rarely affected by Workpiece form.
 ※2 最大可搬質量はフィンガー、ワークを含めた総質量。 ※2 The total weight of workpiece and finger.

RYN robot Handling mid- to large-size press processing automation

中・大型プレス自動化

RYN ロボット

中・大型プレスの自動化を担って。



中・大型プレス間のワーク搬送を高精度・スムーズに行います。

人の手にやさしく代わるRYNロボットの働きは、作業時の安全性を高め、生産性をアップ。確実な工程管理がはかれます。送り作動にはACサーボモータを採用。搬送はあくまでもスムーズに、その精度の高さには定評があります。

Handling mid- to large-size pressing process automation

High-precision and smooth transfer of work pieces between mid and large-size presses The RYN Robot moves as gently as a human hand, enhancing operational safety and productivity and ensuring secure process management. The AC servo motor is used for transfer movement, with a reputation for unfailingly smooth and highly precise conveyance.

仕様 Specifications

型式	Model		RYN200S2	RYN300S2
送り長さ	Feed Length	mm	1800~2500	~3000
上下作動長	Vertical Stroke	mm	50~100	50~100
サイクルタイム※1	Cycle Time※1	sec	4.0~	4.5~
最大可搬質量※2	Max. Workpiece Weight※2	kg	8.0×2	16.0×2
繰返し送り精度	Repeatability	mm	±0.3	±0.3
駆動源	Motor Power	kW	0.75上下用	1.5上下用
駆動源(サーボモータ)	Servo Motor Power	kW	3.0 送り用	4.4 送り用
ワーク保持方法	Workpiece pick up		バキューム・マグネット (Vacuum・Magnet)	
本体質量	Weight	kg	1600	2800

※1 サイクルタイムは、ワーク形状などにより、変わることがあります。 ※1 Rarely affected by Workpiece form.
 ※2 最大可搬質量はフィンガー、ワークを含めた総質量。 ※2 The total weight of workpiece and finger.