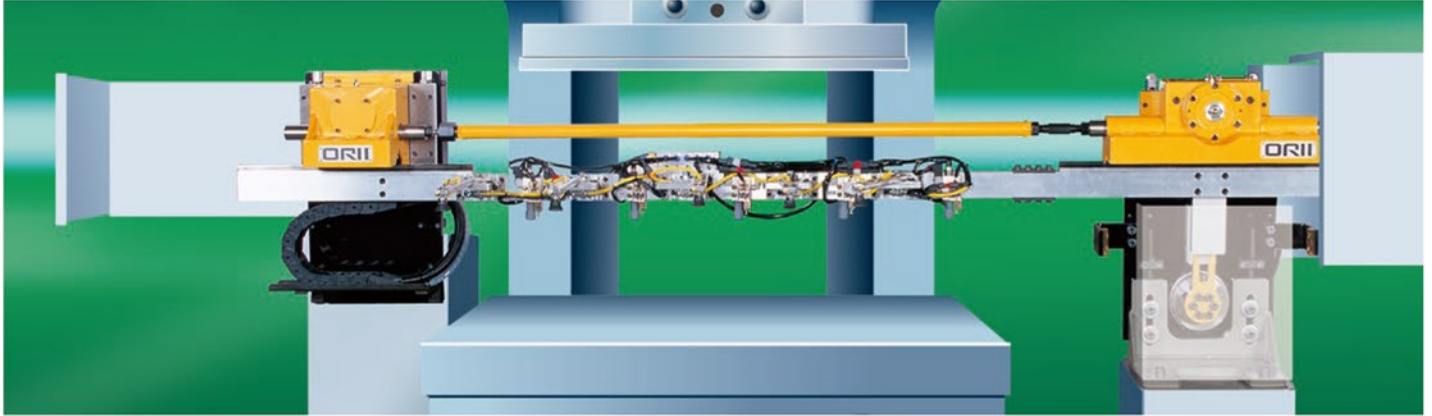


プレス内多工程搬送

# RAN-W 高速・多工程搬送ロボット

2軸ACサーボモータ搭載。



**2軸サーボモータの採用により、円滑な作動と格段のスピードアップを達成。**

ベストセラーRAWロボットがACサーボモータを積んでモデルチェンジ。スピーディーな動作と、簡単なティーチングによる快適稼働を実現しました。RANシリーズはプレス側方に設置できるため、プレス前面の解放が可能になり、金型交換やメンテナンスが容易になりました。  
The two-axis servo motor achieves exceptionally smooth and dramatically faster movements.

The best-selling RAW Robot returns in a new model that integrates an AC servo motor, bringing our customers optimal operations with faster movements and easier teaching capabilities. The RAN series robots are positioned at the side of the press, leaving the front open for maintenance and die change operations.

**●容易なティーチング Exceptionally Teachable**

実際のアームの位置や動作を確認しながら、各ポイントをボタン操作で設定するだけの簡単なティーチング。49種類の作業ユニットを記憶させることができます。

The operator can move the robot arm, visually confirming the position and easily teaching the robot the desired points with the touch of a button. The unit's memory can store up to 49 sets of applications.



仕様 Specifications

型式	Model		RAN030W1	RAN040W1	RAN050W1
送り長さ	Feed Length	mm	150~300	150~400	150~500
上下作動長	Vertical Stroke	mm	~50	~50	~50
サイクルタイム※1	Cycle Time※1	sec	1.5~	1.7~	1.7~
最大可搬質量※2	Max. Workpiece Weight※2	kg	1.2×5	1.2×5	2.0×5
繰返し送り精度	Repeatability	mm	±0.2	±0.2	±0.3
駆動源(サーボモータ)	Servo Motor Power	kW	1.0送り用 1.0上下用		3.5送り用 2.0上下用
ワーク保持方法	Workpiece pick up		バキューム(Vacuum)		
本体質量	Weight	kg	250	250	500

※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.