

多工程フィーダ

## RSG ロボットフィーダ

### 単体プレスが多工程作業をサポート。



プレス正面を覆わず、斜め前方に取り付けるオフセット設置式を採用。金型メンテや交換が容易になるだけでなく視認性が極めて高く、段取り換えの負担を大幅に軽減します。

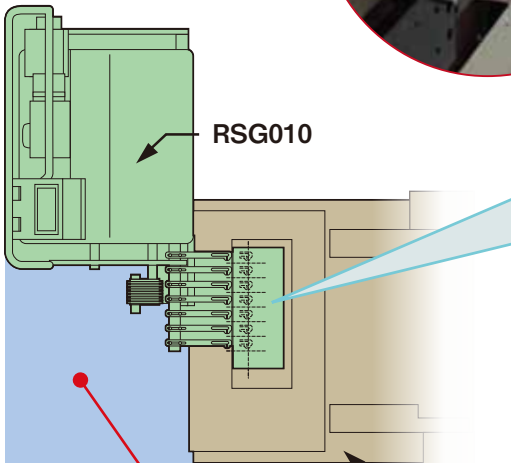
The offset is attached slanting diagonally forward, without obscuring the front of the press. Die maintenance and replacement are simple, visibility is significantly enhanced, and changeovers are greatly eased.

- コンパクト設計を実現。容易に金型へアクセス。
- カム&リンク1軸駆動3次元動作で安定したプレスとの同期運転。
- 操作盤を本体と一体化させた省スペース設計。

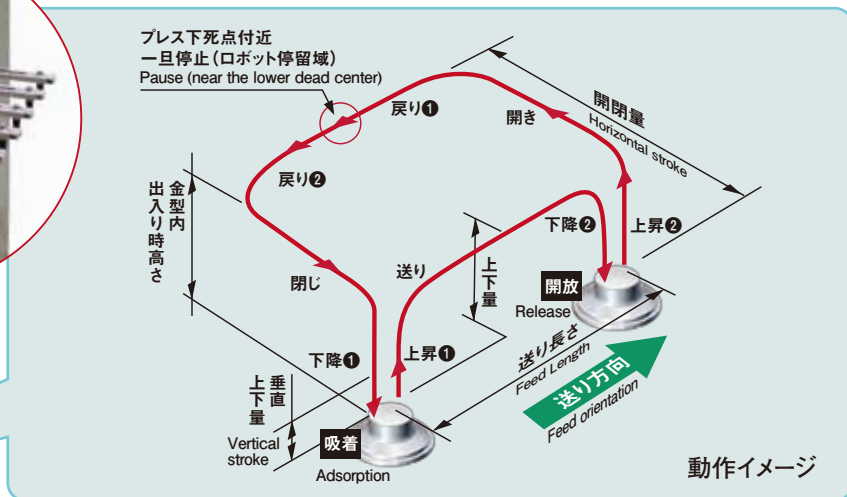
小物ワークの高速搬送に特化したイーザーアクセス3次元トランスファ。トラブルの少ない安定した稼働で最大60spm.での運転が可能。プレスに取り付けたエンコーダからの信号で完全同期運転を行います。タッチパネルの操作でプレス単体運転、連動運転、RSG単体運転も簡単切替。

#### プレス機との設置例

Press Installation Example



- 金型周りの作業スペースが広い
- 材料供給機の設置スペースとしても有効
- More workspace around dies
- Valuable space for feeder installation



Easy access 3D transfer specializes in high-speed transfer of small work pieces.

RSG010 employees a servo motor, achieving completely synchronized operations based on signals from an encoder attached to the press.

The touch panel commands allow easy switching between single press, sequential, and single RSG operations. The drive system, incorporating a cam link mechanism based on ORIMEC know-how, facilitates single-axis 3D control. RSG010 offers stable performance at a maximum speed of 60spm, with minimal trouble. Placing this in the offset position in the front of the press frees up space, visibility is enhanced, and hand and die usage is much easier.

#### ■ 新設計タッチパネル操作盤

Newly designed touch panel control board



対応機器で動画を→  
ご覧頂けます



#### 仕様 Specifications

型式	Model		RSG010
送り長さ	Feed Length	mm	50、70、90切替式(Replacement)
開閉量	Horizontal Stroke	mm	120(固定)
上下量(搬送高さ)	Vertical Stroke	mm	30(固定) 垂直上下量11 ※1
サイクルタイム	Cycle Time※1	spm	最大60 ※2
最大可搬質量	Max. Workpiece Weight※2		1.0kg ※3
ワーク保持方法	Workpiece pick up		バキューム(吸着検知・真空破壊機能付き)/最大ハンド数7個
本体質量	Weight	kg	300
適用プレス	Applicable Press		450kN~800kN (ハンド部高さ20mmの時、プレスストローク160mm以上必要)

※1 動作イメージを参照 ※2 搬送条件と送り長さにより異なります。  
※3 ワークを含めたフィンガ部の総質量です。  
フィンガ部とは、ホルダイケールから先の部品を示します(ホルダイケールは含みません)。

※1 Refer to operation image.  
※2 Varies according to transfer conditions.  
※3 Total weight of finger section including work holder.