

# 食品・化学工程の 一斗缶搬送に適合

コンベア → パレットへ    パレット → コンベアへ  
荷物の移載に最適です。

## 用途

食品、化学材料の投入や梱包・  
搬出等での一斗缶のコンベアか  
らパレットへの移載補助

## ワーク事例

- 飲料等の一斗缶：  
□238×H349mm  
22kg
- パレット：  
□1100×H125～
- 積上げ方法：  
16個/段×3段積み

22kgの  
一斗缶ワーク ※1

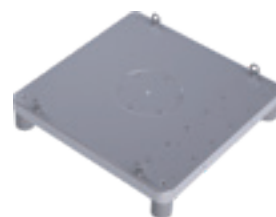
## アタッチメント

真空用パッド



## 設置方式

鉄パレット/台車から選択可能  
(サイズ: □1000×H185)



- 独自のアーム構造により、軽い操作力でだれでも操作することが可能
- オートバランスで跳ね上り無し、エア源・電源OFF時も落下の無い安全設計 ※2
- 真空パッド方式で安定した吊上げが可能 ※3

※1 コントローラへの給気圧力(お客様の供給圧力) 0.55MPaでの搬送質量です。

※2 長時間の位置保持はできません。使用後、アームは下降端に降ろしてください。  
なお、ワーク保持は電源・エア源のOFFには長時間はできません。  
裏面【吸着保持の注意事項】を参照ください。

※3 当社テスト結果です。実ワークでの吸着確認が必要となります。ご相談ください。

**PAW Series**  
Powerful Arm

**パワフルアーム パレタイジング 用途別モデル提案 一斗缶搬送**

**CKD株式会社**

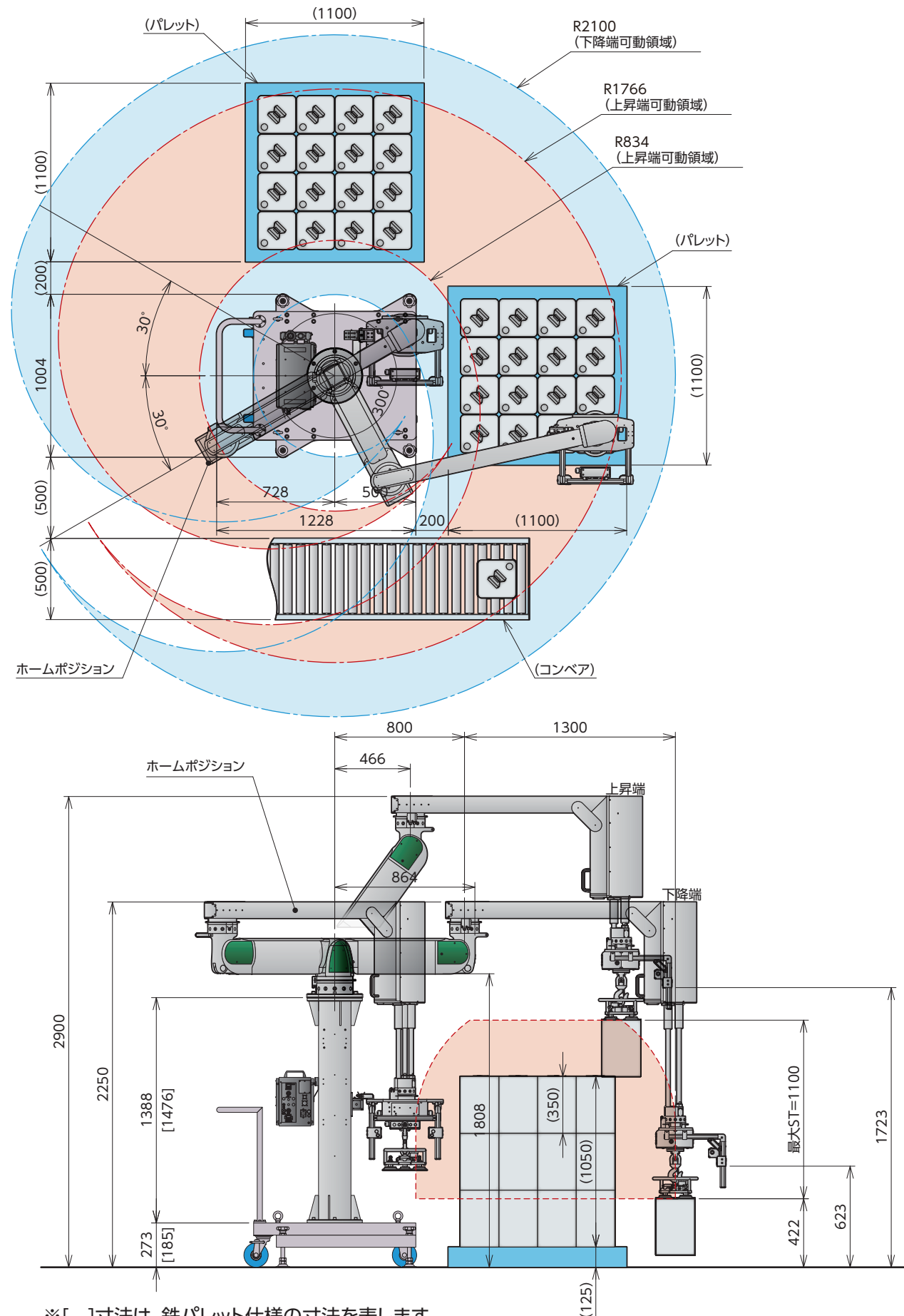
<https://www.ckd.co.jp/>

CC-1518 ①

●本製品は受注生産品につき弊社営業担当にお問合せください。

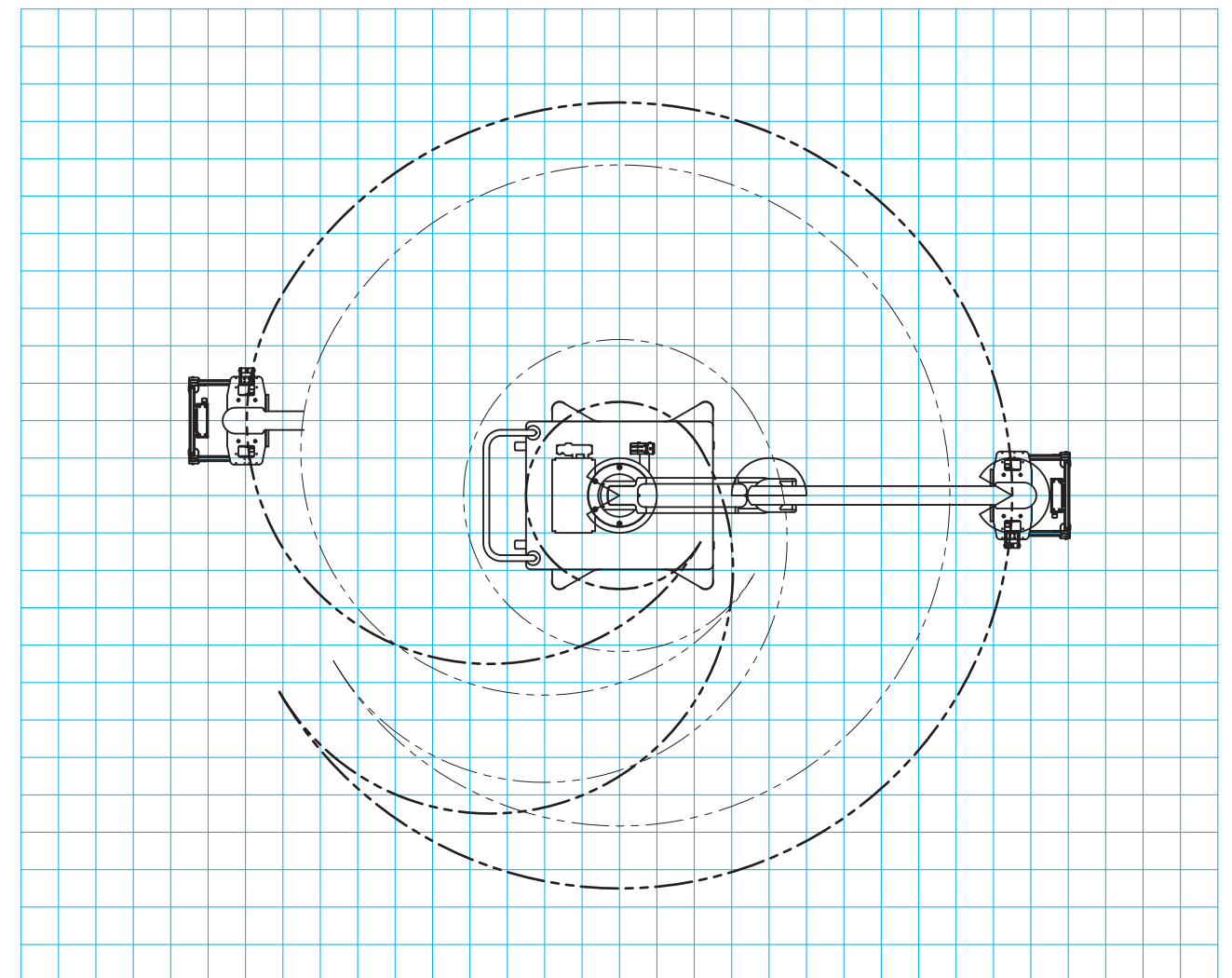
## 外形寸法図(台車の場合)

ホームポジションは出荷時及び収納時の姿勢です。

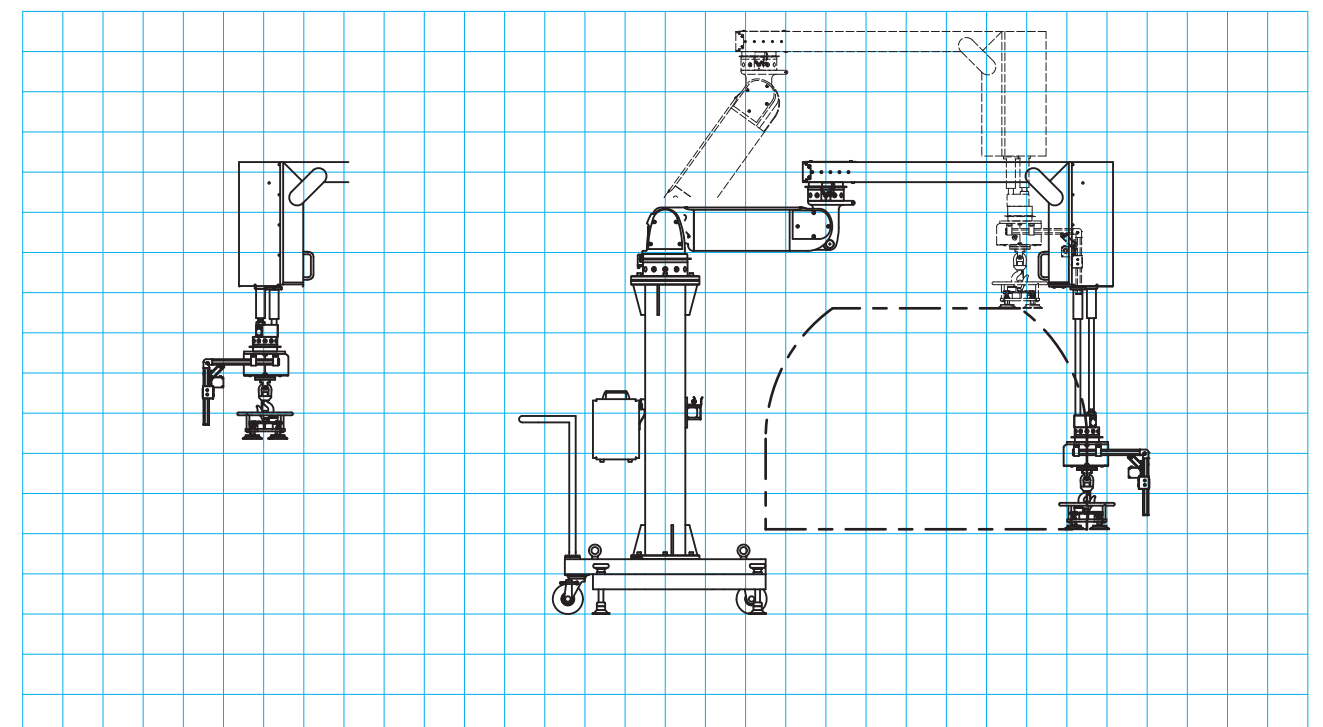


※[ ]寸法は、鉄パレット仕様の寸法を表します。

## 作業レイアウト検討



----- は下降端での操作範囲 ——— は上昇端での操作範囲 (屈曲方向：無記号の場合)  
(屈曲方向：C の場合は、操作範囲が左右反転となります) 1マス 200×200mm



台車・パレットに搭載しないモデルの製作も可能です。(コンクリート・床等への固定)ご相談ください。

パワフルアーム パレタイジング 用途別モデル提案

一斗缶搬送

システム仕様

| 項目  | 仕様          |
|---|-------------|
| 0.55MPa時 <sup>注1</sup><br>搬送質量                    | 22kg        |
| 0.5MPa時 <sup>注1</sup><br>搬送質量                     | 12kg        |
| 最大搬送質量 <sup>注2</sup><br>(0.57MPa時 <sup>注1</sup> ) | 25kg        |
| 最大可動半径  | 2100mm      |
| 上下可動範囲  | 1100mm      |
| 使用圧力  | 0.45～0.7MPa |
| 周囲温度  | 5～50℃       |

| 項目                  | 仕様              |
|---------------------|-----------------|
| 電源                  | AC100V 1A       |
| 真空源                 | エジェクタ方式         |
| 空気消費量 <sup>注3</sup> | 100L/min(ANR)   |
| アタッチメント             | 丸型ゴムパット         |
| エア供給                | φ10×1           |
| 総質量                 | 鉄/パレットタイプ 860kg |
|                     | 台車タイプ 840kg     |

注1) コントローラへの給気圧力(お客様の供給圧力)です。  
注2) アタッチメントの吸着能力も加味した可搬質量です。  
注3) 真空吸着とアーム動作に必要な合計流量です。  
アームは1往復/min 圧力0.7MPaとしています。

システム構成

| 項目      | 形番                           |
|---------|------------------------------|
| 本体      | PAW-AZ-110-L-FL              |
| アタッチメント | PAW-JV-FL                    |
| 台車(選択)  | 鉄/パレット PAW-CP-H-FL           |
|         | 台車 PAW-CA-H-FL               |
| コントローラ  | PAW-BHX2-T-FL<br>真空用バルブは組込です |

| 操作仕様        |
|-------------|
| ● 運転用光電センサ  |
| ● 運転、停止ランプ  |
| ● 非常停止ボタン   |
| ● 吸着ボタン&ランプ |
| ● ワーク検知ランプ  |
| ● 強制上昇ボタン   |

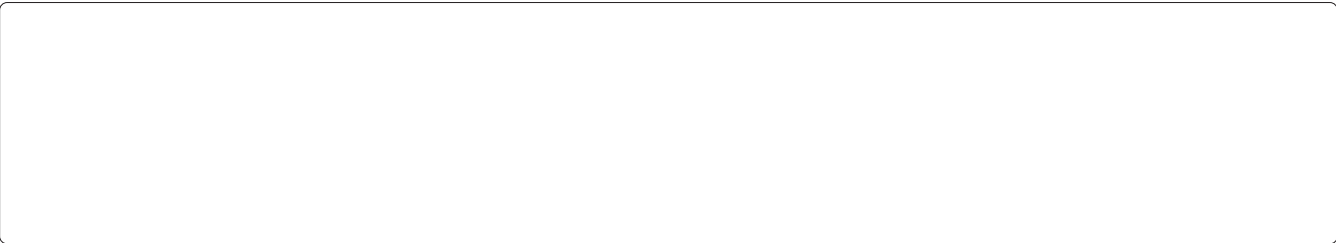
【吸着保持の注意事項】

- ・ 本仕様のエジェクタでは、吸着時にエア源がOFFした場合は、真空回路を閉じて短時間ですが保持状態を維持します。(吸着面の状態により時間は変わります)  
また、エア源が供給されている状態で電源がOFFした場合、真空吸着状態を維持して保持が可能です。
- ・ パット構成：φ95×2個、φ80×1個となります。

- ・ ご注文をいただく際には、別途、仕様書・仕様図を提出いたします。弊社へお問い合わせください。
  - ・ この仕様・制御から変更したい箇所がある場合は別途ご相談願います。

注意事項

- 1) 納入はチャータ便での荷台渡しとなります。転倒に注意して荷降ろししてください。
- 2) 使用に際しては、パワフルアームカタログCC-1418の注意事項に従ってください。



本製品及び関連技術を輸出される場合は、兵器・武器関連用途に使用されるおそれのないよう、ご注意ください。  
If the goods and/or their replicas, the technology and/or software found in this catalog are to be exported from Japan, Japanese laws require the exporter makes sure that they will never be used for the development and/or manufacture of weapons for mass destruction.