

The logo consists of the letters 'ORII' in a bold, white, sans-serif font. The background of the entire page is a dark blue gradient with glowing blue arcs and lines, suggesting a robotic or industrial theme. In the middle ground, there is a faint, white line-art illustration of a factory floor with several robotic workstations and conveyor systems.

ORII

Press Automation ROBOT series

プレス自動化ロボットシリーズ

RH ROBOT SERIES **RY** ROBOT SERIES **RZ** ROBOT SERIES **TRANSFER** ROBOT SERIES

ROBOT FEED SERIES **LOADER** ROBOT SERIES

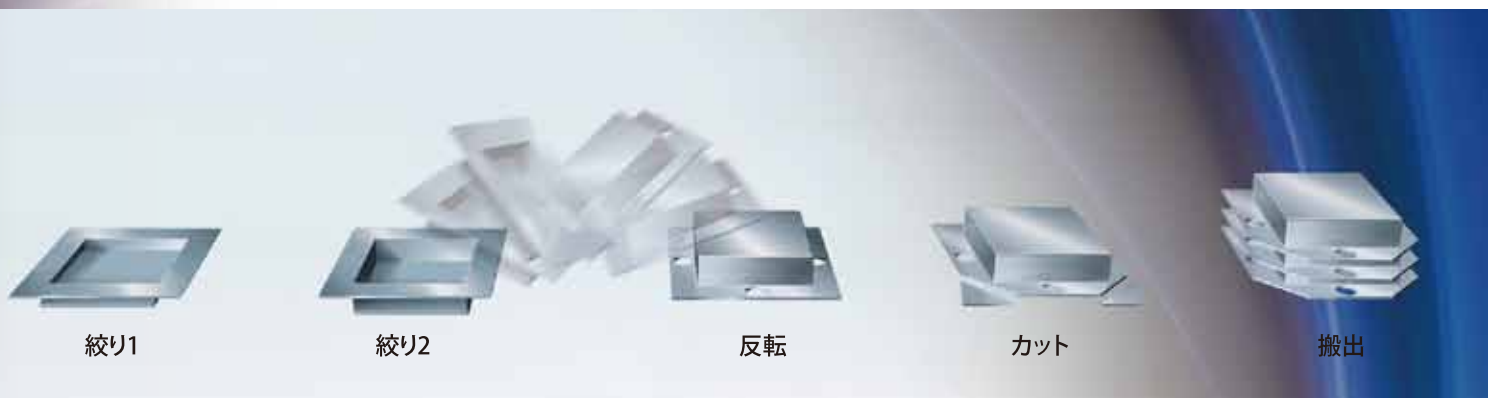
AMADA PRESS SYSTEM CO., LTD.



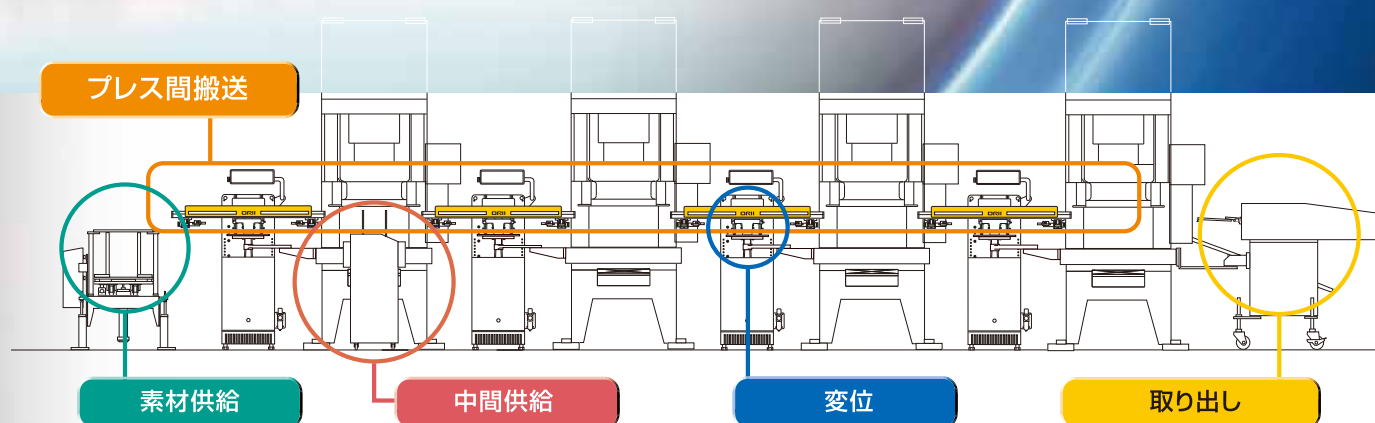
ストック

プレス加工自動化を、洗練の設計と 豊富なタイプ&バリエーションでサポートする 堂々のプレスロボットシリーズ。

日本で初めて産業用ロボットの製造販売をはじめて半世紀以上。圧倒的な販売実績を誇るRYロボットを筆頭に、あらゆるプレス加工の自動化に最適なシステム、豊富な高性能ロボットをラインアップしています。



RYロボットラインシステムによる加工例



多彩な周辺機器を利用した効率よいライン組立



リフタ



反転装置



反転装置



アンローダ

ロボットに周辺機器を組み合わせることで効率の良いプレスラインを構成します。

クラス最高の搬送スピードで、プレス加工全般の搬送ニーズにお応えします。

ワイドな送り長さ、驚異のサイクルタイムでプレス搬送の次世代をつくるアマダオリイの2軸高速サーボロボット。

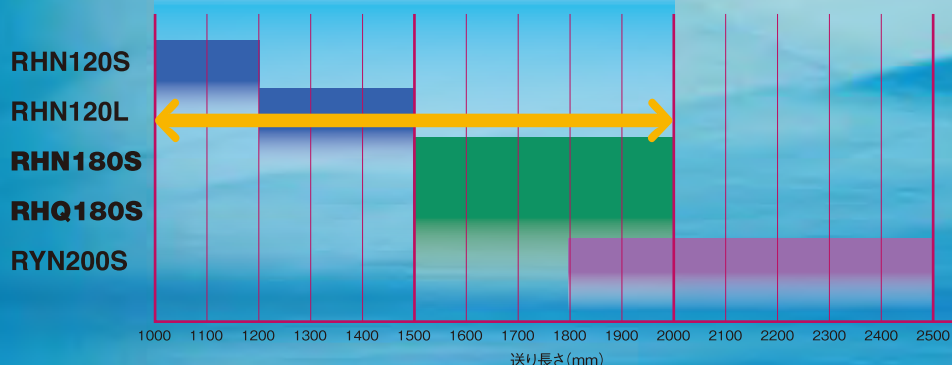


高速化、安定化、操作性向上を実現。幅広い市場で、特性に合わせたベストチョイスができる最新搬送ロボット。

高い精度とクラス最高の搬送スピードを実現し、生産性を大幅に向上させたプレス間搬送ロボットRHNシリーズ。そしてロボット同士の協調制御によってロスタイムを極限まで抑え、より高速運転が可能なRHQシリーズ。双方ともRYロボットの高い完成度を継承した高信頼設計による安全性と操作性が高い評価を得ています。



**両シリーズともに、2,000mm仕様がニューラインアップ。
プレス加工全般の搬送ニーズへの対応が実現しました。**



RHN、RHQシリーズ共に1,000～2,000mmまでカバーするワイドセクション。自動車市場はもとより家電、ガス器具、オフィス家具、住宅関連市場までの幅広い加工現場のニーズへの完全フォーカスを達成しました。

協調制御

ロボット間の協調制御でライン搬送スピードを更新したRHQシリーズ

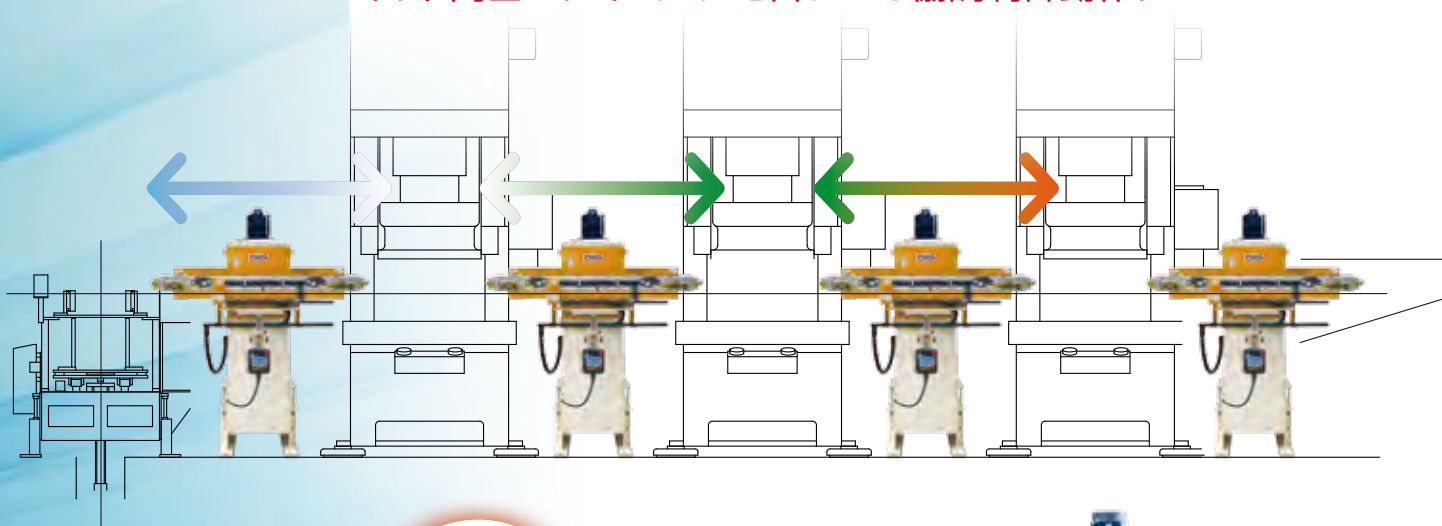
協調制御で、さらなる高速化を実現。

プレスラインの生産性向上には、ロボットの搬送スピードを上げる、ロボットとプレス相互のタイミングロスを抑えるなどの方法があります。最も効果の上がる方法としてはプレスを停止させない連続運転（プレス同期運転）がありますが、頻繁に加工製品が変わるプレスラインには不向きです。RHQロボットラインでは、現実的な交互運転を基本としながら、ロボットが個別にプレスとのタイミング調整を行う協調制御を、簡単なティーチングで達成することが可能になりました。

容易な段取り替え。

RHQの協調制御は、プレス機の種類を選ばない上、ハンドリングの容易さや自由度の高さも大きな特長と言えます。また同期運転では難しいとされる段取り替えも極めて容易。保存工番データを差し替えるだけで、別作業への変更が可能です。

ロボット同士がタイミングを合わせる協調制御動作。



●生産条件

- ・送り長さ 1200mm
- ・プレスストローク 250mm
- ・上下量 30mm
- ・プレス回転数 60spm
- ・必要開口量 100mm
- ・オフセット可能量 200mm



サーボモーター制御

RHQ 2軸servoロボット

操作性・安定性を向上。ロボット間の協調制御でライン搬送スピードを更新。



協調制御

高速化と安定化、操作性の向上を極めた最新搬送ロボット。
次世代ニーズにフォーカスした先進仕様。

- 現行機RHN120ロボットの高速制御タイプとして新登場。
- ティーチング操作のみでプレスとの最適ラップ条件を設定(ワーク毎に工番保存可能)。
- ロボットの協調制御によりプレスの待機時間を削減。

プレスラインの生産性を大幅に向上

高速運転に加え、独自の協調制御システムを搭載してさらなる高速化を実現したRHQシリーズ。ライン中のRHQそれぞれが独自のタイミングで搬送動作を行い、通常のシンクロ動作では避けられないロスタイムを極限まで圧縮。シンクロ動作との比較で最大で1.7倍(RHN比)の生産性を発揮します。

生産タクト比較 ※1

生産タクト比較例		生産タクト(spm)	
		条件1	条件2
RHN120	交互運転	23.8	19.3
RHQ120	協調制御運転	34.8	27.0

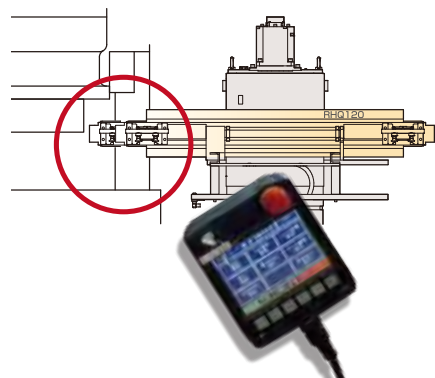
		条件1	条件2
送り長さ	mm	1200	1200
上下作動長	mm	30	50
必要開口量	mm	100	120
オフセット量	mm	200	200
プレスサイズ	kN	1100	2000
プレスストローク	mm	180	250
プレス回転数	spm	60	40



※1 生産タクトは空搬送での理論値であり、実搬送タクトを保证するものではありません。

より進化したティーチング

実際の動作を確認しながらフィード位置を微細レベルで設定可能。また手持式ペンダントのため至近距離まで移動しての入力ができます。



仕様

型 式		RHQ120S1	RHQ120L1	RHQ180S1
送 り 長 さ	mm	1000~1200	1201~1500	1501~2000
上 下 作 動 長	mm	0~100	0~100	0~100
サイクルタイム※1	sec	1.5~※2	1.8~※3	2.4~※4
最大可搬質量※5	kg	4.0×2	4.0×2	4.0×2
繰返し送り精度※6	mm	±0.3	±0.3	±0.3
ワーク保持方法		バキューム・マグネット		
本 体 質 量	kg	約350	約350	約500

※1 サイクルタイムは、ワーク形状、送り長さ、上下作動長などにより変わることがあります。
 ※2 送り長さ1200mm、上下作動長50mmでの値
 ※3 送り長さ1500mm、上下作動長50mmでの値
 ※4 送り長さ2000mm、上下作動長50mmでの値
 ※5 最大可搬質量はフィンガー、ワークを含めた総質量。
 ※6 自動運転状態での精度を指します。値はワーク形状や搬送条件などによって変わることがあります。

信頼の安定搬送 (RHQ/RHN共通)

フィードバー剛性、支持方法を改善。ハンド部の揺れを低減させ、搬送速度を向上させました。

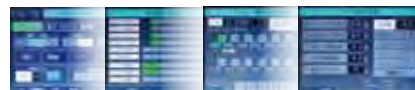


ねじれ剛性
3.5倍
(当社従来機比)

イーザー&多機能インターフェース (RHQ/RHN)



操作性・視認性をさらに向上させたインターフェースを搭載。ティーチング工番機能の利便化、ライン切り替えの簡易化を計りました。また、各種省エネモードも充実。



RHN 2軸servoロボット

RYロボットの高い完成度をそのままに
クラス最高の搬送スピードを実現。



高速化、安定化、操作性向上を実現した最新搬送ロボット。

高い精度とクラス最高の搬送スピードを実現した、プレス間搬送ロボットRHN120シリーズです。従来型に比べ生産性が大幅にアップ。安全性はもとより、定評のスムーズな高速搬送と精度の高さにも磨きをかけました。操作面でも、より使いやすくなったインターフェース、ワンタッチ脱着装置など、お客様の次世代ニーズに応える的確なパフォーマンスをお確かめください。

●上下のローラー接点が十分なスパンを持つため、揺れの殆どない安定した動作を実現。



従来型

標準装備のワンタッチ脱着装置 [RHQ/RHN共通]

ハンドのワンタッチ着脱機構を標準装備。従来のボルト固定から、ボタン1つでの工具フリー交換が可能になり、大幅な段取り時間の短縮と労力の低減を実現しました。



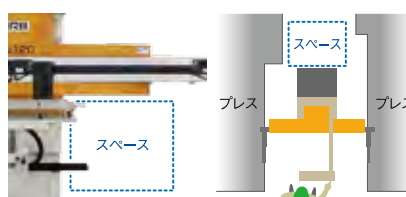
ツールチェンジ
10秒!

クラス最高の搬送スピード

サイクルタイムを現行機の1.7secから、1.5secへ。クラス最高の搬送スピードで効率化と省エネに貢献します。



さらなる省スペース化を可能に



●動作部の下回りと、後部のコンソール部分がクリアーに。

フィードバーの駆動を直動にすることで、リンク式に比べ自由度が向上。ライン全体の設置自由度向上や全長の縮小に貢献しています。またサブ制御盤を架台内蔵化することで、さらなる省スペース化を達成しました。

仕様

型 式		RHN120S1	RHN120L1	RHN180S1
送 り 長 さ	mm	1000~1200	1201~1500	1501~2000
上 下 作 動 長	mm	0~100	0~100	0~100
サイクルタイム※1	sec	1.5~※2	1.8~※3	2.4~※4
最大可搬質量※5	kg	4.0×2	4.0×2	4.0×2
繰返し送り精度※6	mm	±0.3	±0.3	±0.3
ワーク保持方法		バキューム・マグネット		
本 体 質 量	kg	約350	約350	約500

※1 サイクルタイムは、ワーク形状、送り長さ、上下作動長などにより変わることがあります。
 ※2 送り長さ1200mm、上下作動長50mmでの値
 ※3 送り長さ1500mm、上下作動長50mmでの値
 ※4 送り長さ2000mm、上下作動長50mmでの値
 ※5 最大可搬質量はフィンガー、ワークを含めた総質量。
 ※6 自動運転状態での精度を指します。値はワーク形状や搬送条件などによって変わることがあります。



←対応機器で動画をご覧ください

サーボモーター制御

RYN 2軸servoロボット

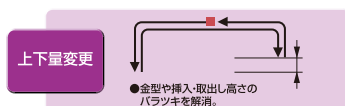
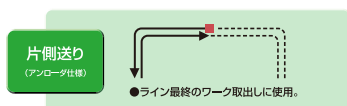
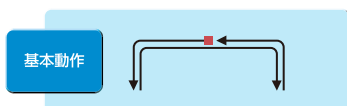
ACサーボモーター搭載。RYロボットの自由度を高めた多彩な動作を実現。



NC制御によるさまざまなフィードパターンを提供します。

ACサーボ搭載。ワークや加工工程の自由度がますます広がりました。また、NC制御により従来では不可能だったフィードパターンも可能になりました。操作性の良さも一段と向上。メイン、サブの操作盤は見やすい液晶タッチパネルを採用、ロボットの動作ティーチングも、独自のインターフェースにより分かりやすく、簡単に操作することができます。

ACサーボモーターの採用により、左右の上下量や搬送高さなどはそれぞれ可動範囲において任意に設定が可能、最高99セットまでプリセットができます。これにより、それぞれ金型高さや挿入・取り出し高さを変更できるため、ワークや加工工程の自由度がますます広がりました。



現場での使いやすさを考えた操作盤

独立した総合操作盤は大きくて見やすいカラー液晶タッチパネルを採用。表示に沿って操作する、誤操作の起こりにくい設計になっています。また、使いやすい位置にセットされたサブ操作盤も操作性抜群の液晶タッチパネルです。



独立メイン操作盤



本体セット サブ操作盤

仕様

型 式		RYN120S1	RYN120L1
送 り 長 さ	mm	1001~1200	1201~1500
上 下 作 動 長	mm	10~100	
サイクルタイム※1	sec	1.7~ ※2	2.5~ ※3
最大可搬質量※4	kg	4.0×2	
繰返し送り精度※5	mm	±0.3	
ワーク保持方法		バキューム・マグネット	
本 体 質 量	kg	400	

※1 サイクルタイムは、ワーク形状、送り長さ、上下作動長などにより変わることがあります。

※2 送り長さ1200mm、上下作動長50mmでの値

※3 送り長さ1500mm、上下作動長50mmでの値

※4 最大可搬質量はフィンガー、ワークを含めた総質量。

※5 自動運転状態での精度を指します。値はワーク形状や搬送条件などによって変わることがあります。

洗練の基本性能をベースにした高い信頼性。

RY-120S3

群を抜く基本性能で、発売以来変わらないベストセラー実績を更新中。

RYロボットは、伝統のカム駆動によるメカニカル動作。精度、スピード、信頼性が高く、確実で円滑な搬送を行います。制御には高性能エアクラッチを採用。寸動時の微速動作も自動で行えるため、金型上でのフィンガ位置合わせも容易です。また、多様なフィンガバリエーションも大きな特長。RYロボットは、確かな信頼性と多様なフレキシビリティを併せ達成しています。

操作性を極めたオペレーションパネル

見やすく整理されたタッチパネル方式の操作盤。もちろん誤操作防止のフェイルセーフ設計です。



ワイドバリエーションのハンドユニット

段取り時間の短縮や多品種対応へのベストウェイ1ワーク1ハンド。RYロボットシステムならバキュームカップ、電磁マグネット、フィンガ、ホルダなど、アマダオリーの経験を反映した洗練のラインアップから目的に合わせた自在のユニット化が可能です。



T型方式フィードバーによるハイスピードと高い信頼性

独自開発のT型方式を採用。フィードバーの剛性アップと高い安定性を確保し、高速でも摩擦やガタつきの極めて少ない高信頼作動を実現しました。



仕様

型 式		RY-080S3	RY-100S3	RY-120S3	RY-120L3
送 り 長 さ	mm	760~800	801~1000	1001~1200	1201~1500
上 下 作 動 長	mm	30~65	30~65	30~50 40~65 60~100	
サイクルタイム※1	sec	1.4~1.9	1.5~2.0	1.7~2.2	2.5~3.0
最大可搬質量※2	kg	2.0×2	2.0×2	4.0×2	4.0×2
繰返し送り精度	mm	±0.2	±0.2	±0.3	±0.3
ワーク保持方法		バキューム・マグネット			
本 体 質 量	kg	400	400	500	500

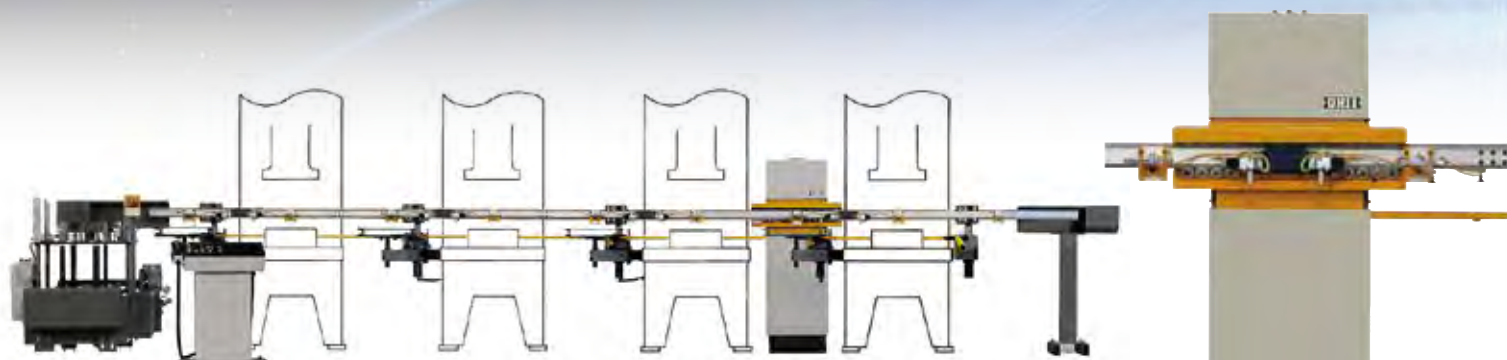
※1 サイクルタイムは、ワーク形状などにより、変わることがあります。 ※2 最大可搬質量はフィンガー、ワークを含めた総質量。

■ RYN-W 1 Rod type space saving robot

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。



仕様			RYN110W	RYN150W	RYN220W
型 式					
送 り 長 さ	mm		~1250	~1750	~2200
上 下 作 動 長	mm		~60	~100	~100
サイクルタイム※1	sec		1.7~	2.5~	3.3~
最大可搬質量※2	kg		3.0	4.0	8.0
繰返し送り精度	mm		±0.3	±0.3	±0.3
ワーク保持方法			バキューム・マグネット (Vacuum・Magnet)		
本 体 質 量	kg		900	950	1200

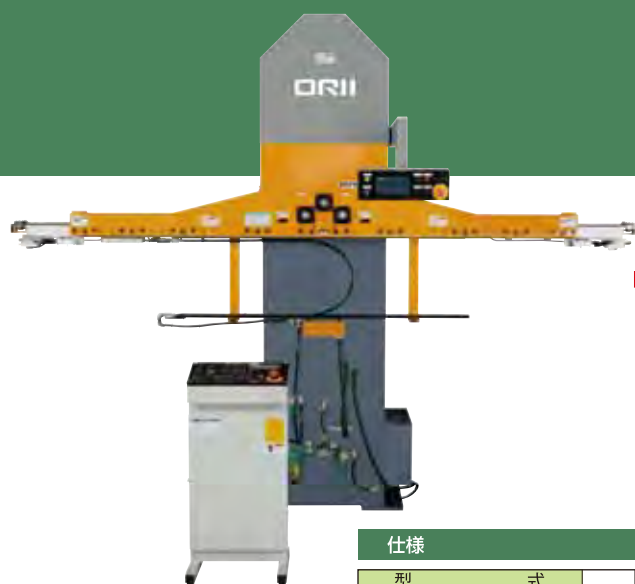
※1 サイクルタイムは、ワーク形状などにより、変わることがあります。 ※2 最大可搬質量はフィンガー、ワークを含めた総質量。

■ RYN robot

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ロボットの動きは、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。

仕様						
型 式			RYN200S2	RYN200L2	RYN300S2	RYN300L2
送 り 長 さ	mm		1800～2500	2501～3000	～3000	3001～3500
上 下 作 動 長	mm		50～100		50～100	
サイクルタイム※1	sec		3.7～		4.4～	
最大可搬質量※2	kg		8.0×2		16.0×2	
繰返し送り精度	mm		±0.3		±0.3	
ワーク保持方法			バキューム・マグネット			
本 体 質 量	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。 ※2 最大可搬質量はフィンガー、ワークを含めた総質量。

6自由度フレキシブル搬送

多関節ロボット

複雑な搬送も独自の制御技術で簡単・確実。



安川電機製
(写真はイメージです)

RZY025

可搬質量: 25kg 最大リーチ: R1730mm

RZY050

可搬質量: 50kg 最大リーチ: R2061mm

RZY180

可搬質量: 180kg 最大リーチ: R2702mm

6自由度で自在な3次元フレキシブル搬送。

搬送上での障害物やワークの複雑な搬送など、RYロボットで解決できないライン環境で真価を発揮する6自由度ロボットRZシリーズです。高度な動作とアマダオリイ独自の制御技術で高精度かつフレキシブルなワーク搬送のニーズに確実に応えます。



プログラミングペンダント Programming pendant

段取りの変わる現場での使用を最優先に考えたオペレーション。実際の動作をこれだけで記憶・再現させることができます。

対応機器で動画をご覧ください→



仕様

型式		RZY025	RZY050	RZY180
動作形態			垂直多関節型 (Vertically Articulated)	
動作自由度		6	6	6
手首部最大可搬質量※1	kg	25	50	180
繰返し位置決め精度※2	mm	±0.06	±0.07	±0.2
本体質量	kg	250	550	970

※1 ロボット手首先端でのワーク+フィンガー。 ※2 JIS B 8432に準拠

プレス内多工程搬送

RHN-W 高速・多工程搬送ロボット



RHN050-W

**プレスや金型にかかる負担を軽減し、段取り短縮化に貢献する多工程搬送ロボット新登場。
さまざまな新機能とフレキシブルな取付・運用で、プレス内搬送の新たな価値を誕生させました。**

●ハンド部全体を下流側へオフセット可能に。

金型への偏荷重を解消します。

従来機の課題となっていた金型への偏荷重を解消するため、ハンド部全体を下流側へ最大250mmのオフセットを可能に。プレスと金型への偏荷重を平均化へシフトすることができます。

●送り長さの変更機能を追加、3段階に切替えが可能です。

送り長さの固定による制約(搬送物の大きさや工程数)を、変更可能(300, 400, 500mmの3段階)にすることで、工程数の多い小さなワークから工程数は少なめの大きいワークまで対応できる汎用性が加わりました。

●専用シャトルとの組合せで無駄なハンド、テーブル治具を削減。

材料供給専用シャトルを開発。従来機では複数のハンドやアイドルテーブルを用いて材料供給機から第1金型まで搬送する必要がありましたが、シャトルテーブルをラインに組み込むことで、それらを一気に削減できます。

●ハンド数の変更も画面上で簡単切替え。

異なる加工を行う際に、不要となるハンドがあれば未使用状態(電磁弁やセンサを無効)にする必要がありますが、RHN050Wではマスタ画面上の操作で使用・未使用の切り替えが可能。工番設定として保存/読み出しもできます。



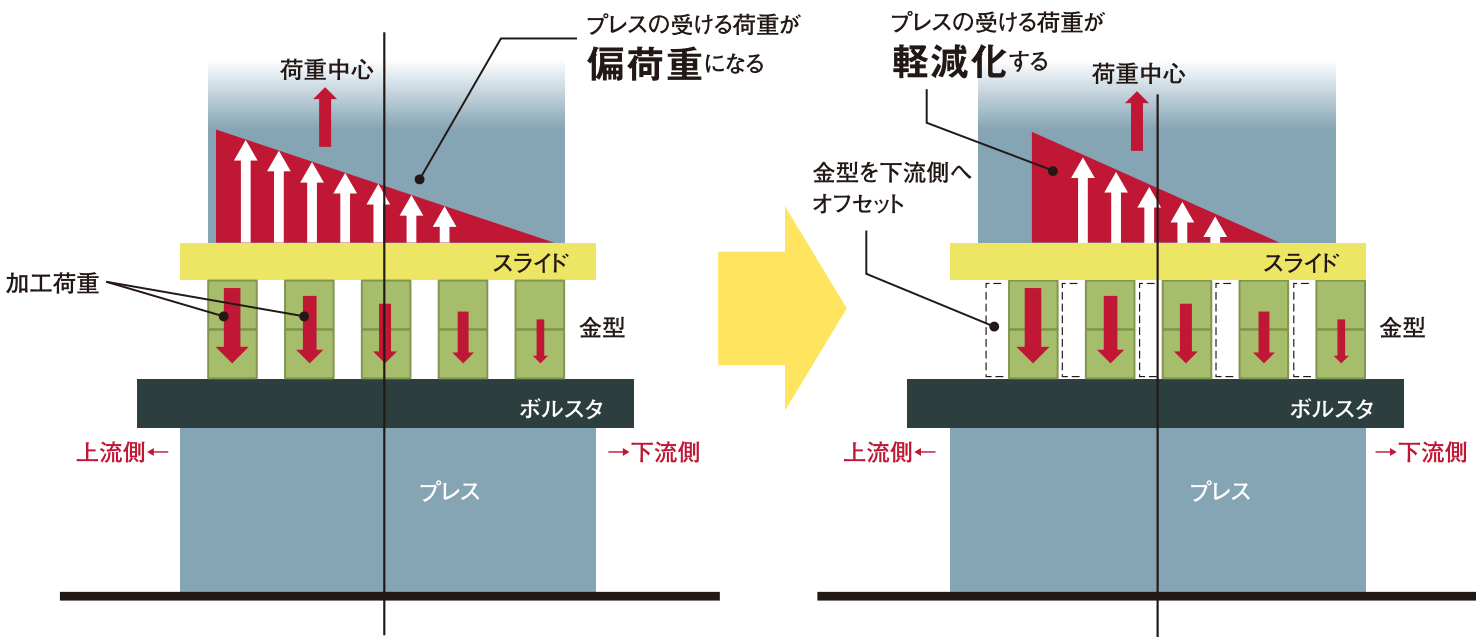
材料供給専用シャトル

対応機器で動画をご覧頂けます→

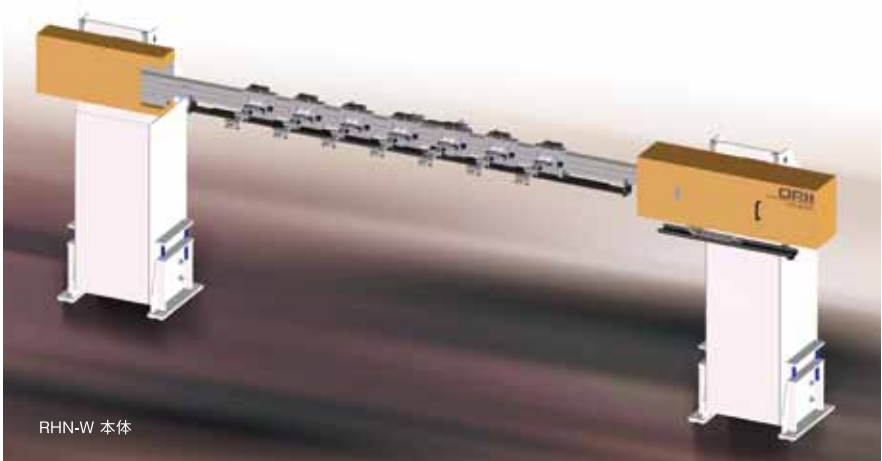


偏荷重オフセット機構搭載。 単体プレスでの多工程加工自動化に、新たな進化。

偏荷重の軽減化でプレス・金型への負担軽減と加工精度の向上を実現



各工程(金型)毎で、加工に必要な荷重は同一ではありません。一般的には上流側の加工の荷重が大きく、多工程加工を行う場合、このばらつきによって、プレスが反作用として受ける荷重が偏荷重となってしまいます。偏荷重はプレスや金型にとって加工精度や寿命などに悪影響をもたらします。従来機では搬送位置が固定だったため、加工ワークによってはプレスへの偏荷重が大きくなるケースが課題となっていました。RHN050Wではハンド部全体を下流側へオフセット可能なので、金型の配置を下流側へ調整することでプレスへの偏荷重を軽減することが可能になりました。



仕様			
型 式			RHN050W1SS
送 り 長 さ	mm		300、400、500切替式
上 下 作 動 長	mm		～100
サイクルタイム ※ 1	sec		1.0 ※ 2
最大可搬質量 ※ 3	kg		2.0(×8ハンド)
繰返し送り精度	mm		±0.3～
ワーク保持方法			バキューム(Vacuum)
本 体 質 量 ※ 4	kg		駆動側: 400 従動側: 350 フィードバー部: 50

※ 1 サイクルタイムは、ワーク形状、送り長さ、上下作動長などにより変わることがあります。
 ※ 2 最大可搬質量はフィンガー、ワークを含めた総質量。
 ※ 3 送り長さ400mm、上下作動長30mmでの値
 ※ 4 本体質量はフロアラインからバスラインまでの高さ、駆動部と従動部の設置間隔により変わることがあります。

プレス内多工程搬送

RY-W トランスファロボット

単体プレスで多工程加工の自動化を実現。



RY-120W

RYロボットの優れた性能を凝縮。1台のプレス内で多工程搬送を実現。

プレス内多工程搬送のベーシックモデル。さまざまな周辺機器とのマッチングが可能など、多品種少量生産に最適な高い汎用性。RYロボットが築き上げた洗練のメカニカル駆動を受け継いだ高い精度と信頼性で、数多くのプレス加工現場に永年の実績を誇っています。

精緻なメカニカル駆動と高い汎用性。

●信頼性の高いメカ駆動。駆動部分は、実績のあるRYと同じカムによるメカニカル駆動のため、精度が高く信頼性にも優れています。 ●高い汎用性で、さまざまなケースに対応します。 ●豊富な周辺装置に適合。RYロボットシステムに用いている、数多くの周辺装置が、そのまま使用できます。

仕様

型 式		RY-100W2	RY-120W2
送 り 長 さ	mm	200~800	200~1000
上 下 作 動 長	mm	30~65	30~50 40~65 60~100
サイクルタイム※1	sec	2.0~3.0	2.4~4.0
最大可搬質量※2	kg	1.2×5	2.0×5
繰返し送り精度	mm	±0.2	±0.3
ワーク保持方法		バキューム・マグネット	
本 体 質 量	kg	450	550

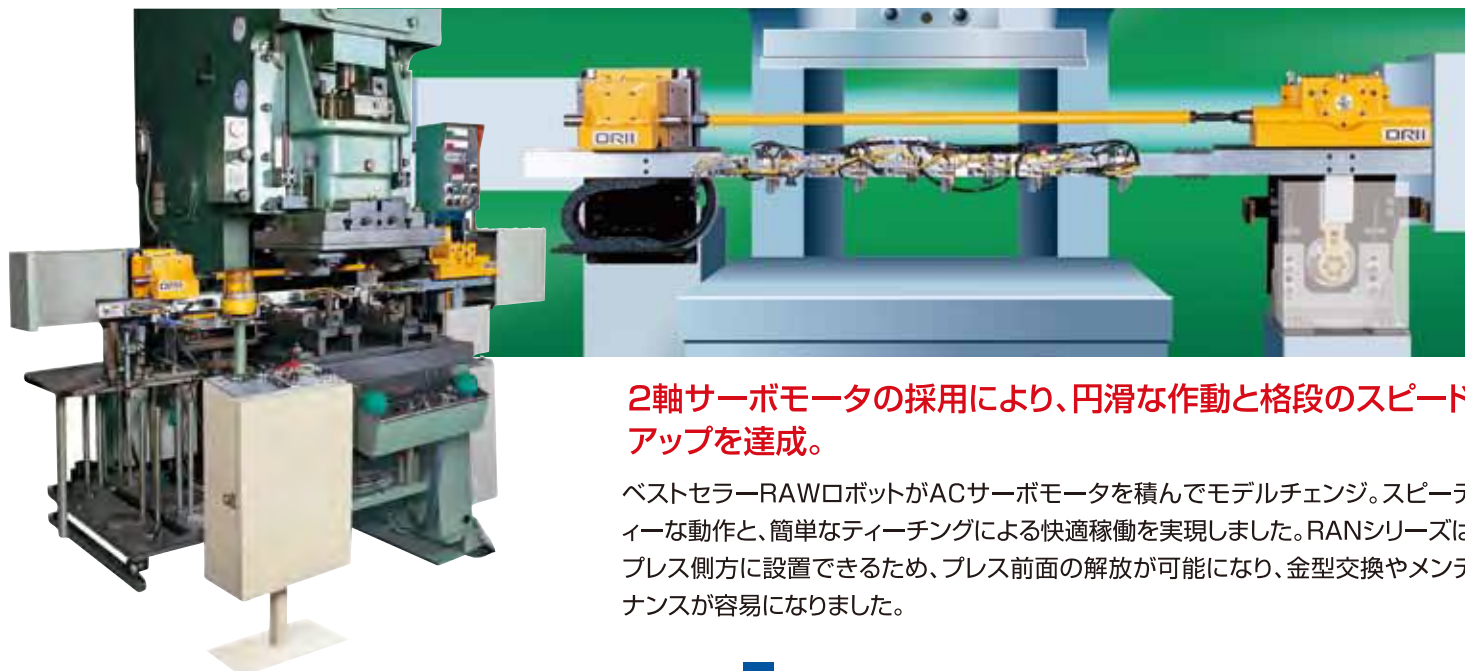
※1 サイクルタイムは、ワーク形状などにより、変わることがあります。 ※2 最大可搬質量はフィンガー、ワークを含めた総質量。

RAN-W robot

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。

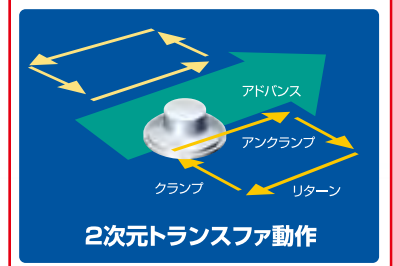
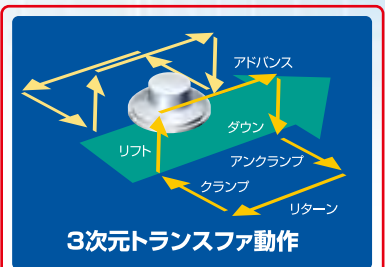
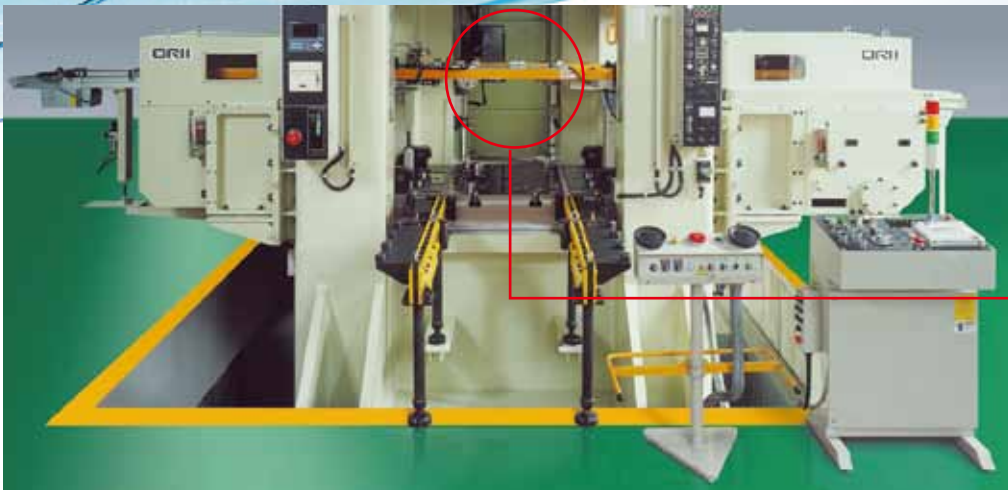


2軸サーボモータの採用により、円滑な作動と格段のスピードアップを達成。

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速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。

NC トランスファ

多軸ACサーボによる高い自由度。



多工程自動送りに新発想。独自の制御システムが極限の操作性を実現。

NCトランスファRTNシリーズは、高い自由度と、容易な取付け、優れた操作性を誇る多工程用自動送り装置です。多軸制御がもたらす自在なパターン設定、独自に開発した特殊コントローラによって実現した容易なプログラミングをはじめ、細部に至るまで現場の声を反映させた完成度の高さと、多工程送りの常識を一変させました。

ダウンサイジング

大幅なダウンサイジングを達成。作業環境や周辺機器レイアウトなどの現場改善をサポートします。

高速動作

加速減速曲線は、加減速時の衝撃を最少にした作動曲線を採用。高速で、しかもスムーズな動作を実現します。

高自由度多軸制御

多軸ACサーボモータの採用により、送り・上下・クランプの設定・組み合わせが自由に行えます。

仕様					
型 式		RTN025	RTN030	RTN045	
送 り 長 さ	mm	0~300	0~300	0~450	
閉 開 作 動 長	mm	0~150	0~150	0~150	
上 下 作 動 長	mm	0~120	0~120	0~120	
サイクルタイム※1	spm	~30(参考)	~45(参考)	~30(参考)	
最大可搬質量※2	kg	~135	~160	~390	
ワーク保持方法			クランプ		

※1 フィード、クランプ、リフトの各作動量とワーク総質量により変わります。 ※2 最大可搬質量はフィードバー、フィンガー、ワークを含めた総質量。

仕様					
型 式		RAN030W1	RAN040W1		
送 り 長 さ	mm	150~300	150~400		
上 下 作 動 長	mm	0~50	0~50		
サイクルタイム※1	sec	1.5~	1.7~		
最大可搬質量※2	kg	1.2×5	1.2×5		
繰返し送り精度	mm	±0.2	±0.2		
ワーク保持方法		バキューム(Vacuum)			
本 体 質 量	kg	250	250		

※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。

※2 最大可搬質量はフィンガー、ワークを含めた総質量。

多工程フィーダ

3次元動作 ロボットフィーダ

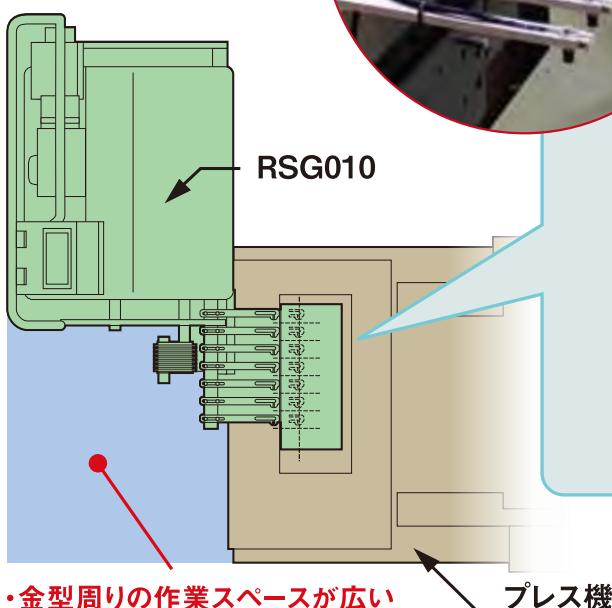
単体プレスが多工程作業をサポート。

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。

- 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。



プレス機との設置例



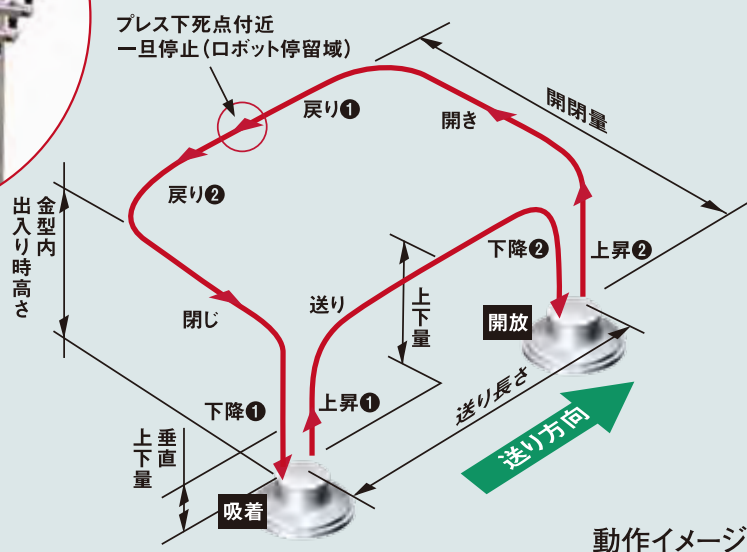
- 金型周りの作業スペースが広い
- 材料供給機の設置スペースとしても有効

プレス機

■ 新設計タッチパネル操作盤



←対応機器で動画をご覧頂けます



動作イメージ

小物ワークの高速搬送に特化したイージーアクセス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。

仕様

型 式		RSG010
送 り 長 さ	mm	50、70、90 選択固定式
開 閉 量	mm	120 (固定)
上下量(搬送高さ)	mm	30 (固定) 垂直上下量11 ※1
サイクルタイム	spm	最大60 ※2
最大可搬質量	kg	1.0 ※3
ワーク保持方法		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	kg	300
適 用 プ レ ス		450kN~800kN (ハンド部高さ20mmの時、プレーストローク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まれません)。

RPG loader robot

ローディング専用機

ローダーロボット

Wロッドシリンダ駆動による高い性能と操作性。

独自の人間工学から導き出された操作性の良さ。定評ある信頼設計による驚異的な安定性と長寿命。

起動ボタンを押すだけで自動運転を開始。簡単操作により一人の作業で数台のロボットを操作することができ、導入後の短期間で大きな効果を発揮します。人手による作業と同じ位置から手作業と同様の動きをするため、従来タイプの殆どのプレス作業に対応します。

プッシャー式 ロダー G-25

プッシャー式材料供給により、ローコスト化を実現。高い導入経済性を発揮します。
中・小物部品に最適。
140×140mmまでのワークに対応します。



リフタ式 ロダー G-50

リフタ式材料供給により、材料の傷つきにくいローディングが行えます。簡単な操作で確実な作業。
200×300mmまでのワークに対応します。



仕様

型 式		RPG025	RPG050S	RPG050M
送 り 長 さ	mm	250・300	500・600	
上 下 作 動 長	mm	15・30	30	
最 大 ワ ー ク	mm	140×140	150×200	200×300
サイクルタイム※1	sec	1.5	1.8・2.0	
最大可搬質量※2	kg	1.5	1.5	
駆 動 方 式		エア		
ワーク保持方法		バキューム		
最低バスライン	mm	900	970以上	1030以上
本 体 質 量	kg	300	400	410

※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。 ※2 最大可搬質量はフィンガー、ワークを含めた総質量。

RF robot feed

高速3次元搬送

RF ロボットフィード

単体プレスの多工程作業をサポート。



ロングセラーの高速3次元トランスファ。

確かなメカニカル駆動により、つかむ→上げる→送る→下げる→離す→戻りの3次元動作を25～45サイクル/分の高速で行います。

仕様

型 式		RF-020SK(独立型)	RF-020SD(プレス直結型)
送 り 長 さ	mm	160～200	
閉 開 作 動 長	mm	43(片側)	
上 下 作 動 長	mm	26	
サイクルタイム※1	sec	2.2	1.2～
最大可搬質量※2	kg	1.0	
繰返し送り精度	mm	±0.1	
ワーク保持方法		クランプ	
本 体 質 量	kg	500	300

※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。 ※2 最大可搬質量はフィンガー、ワークを含めた総質量。

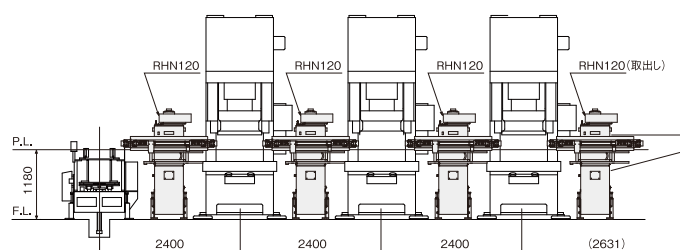
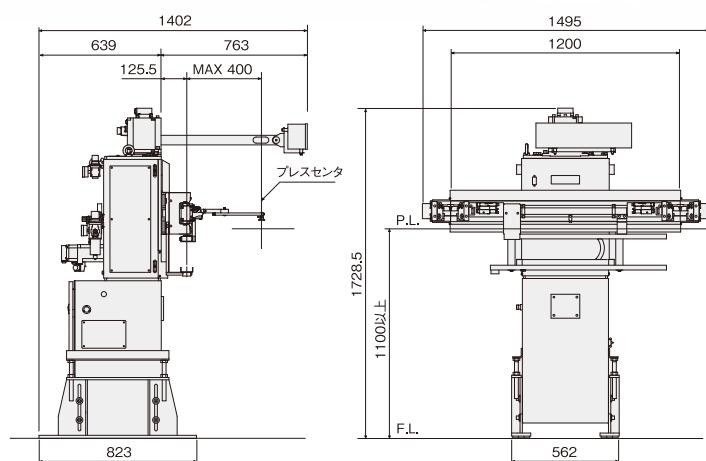
Major dimension / Line layout

外形寸法/ラインレイアウト

RHN120

RHN120 外形図

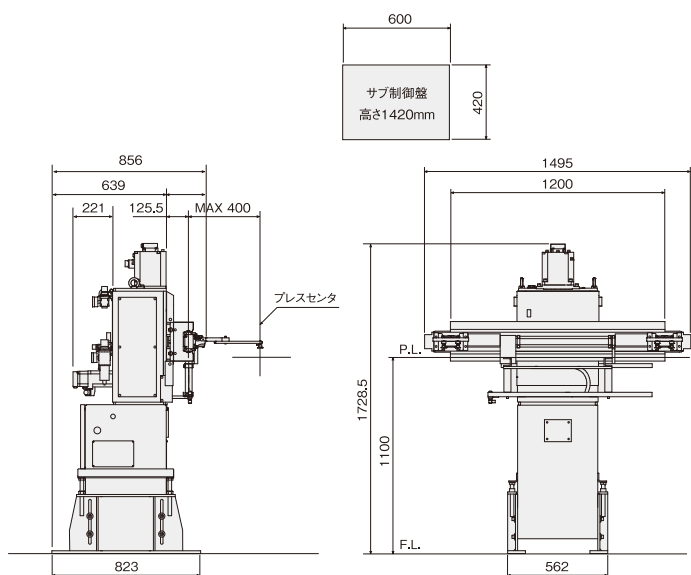
(単位 : mm)



RHQ120

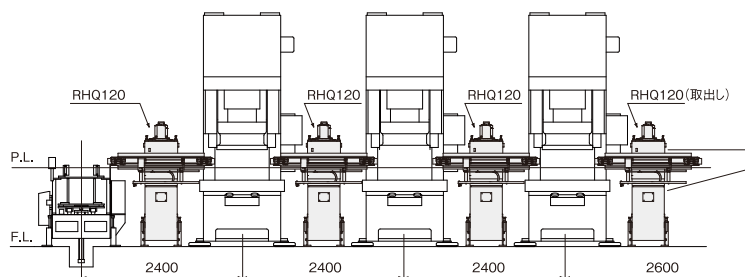
RHQ120 外形図

(単位 : mm)



ラインレイアウト例

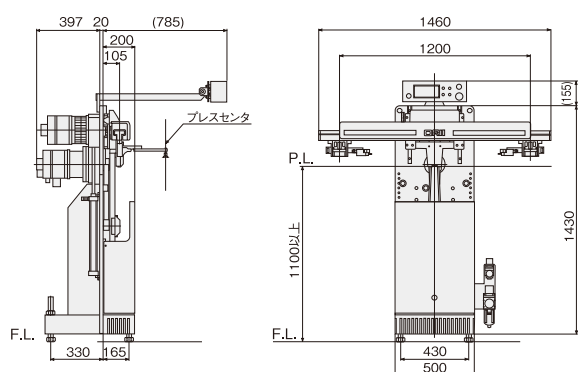
※サブ制御盤は別置となります。



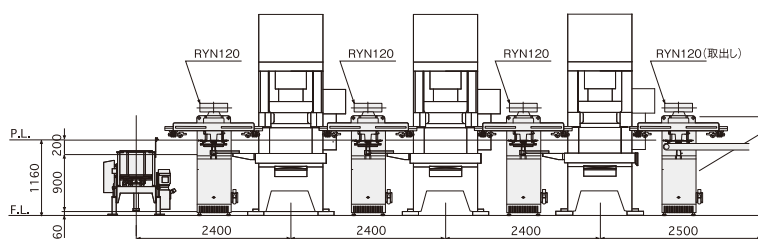
RYN Servo

RYN120S1 外形図

(単位 : mm)



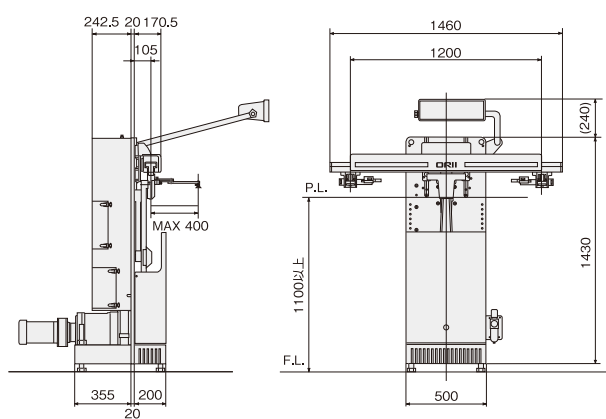
ラインレイアウト例



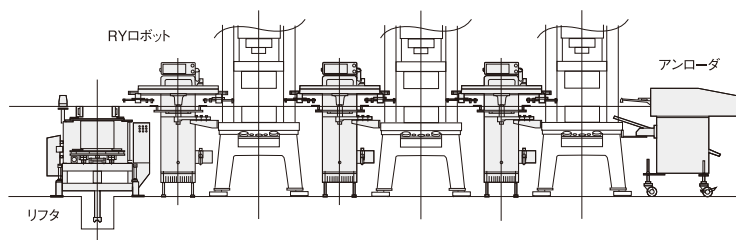
RY

RY-120S3 外形図

(単位 : mm)



ラインレイアウト例

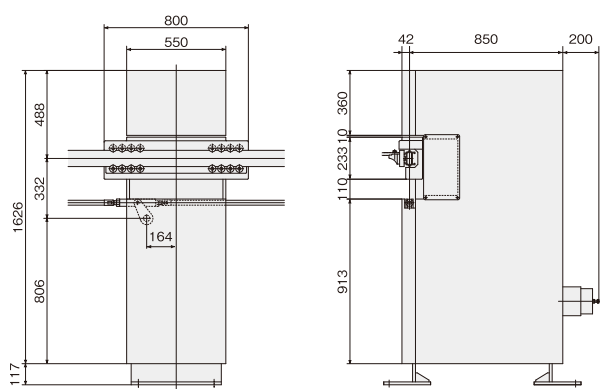


外形寸法/ラインレイアウト

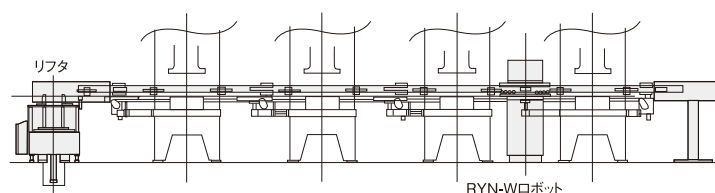
RYN-W

RYN-W 外形図

(単位 : mm)



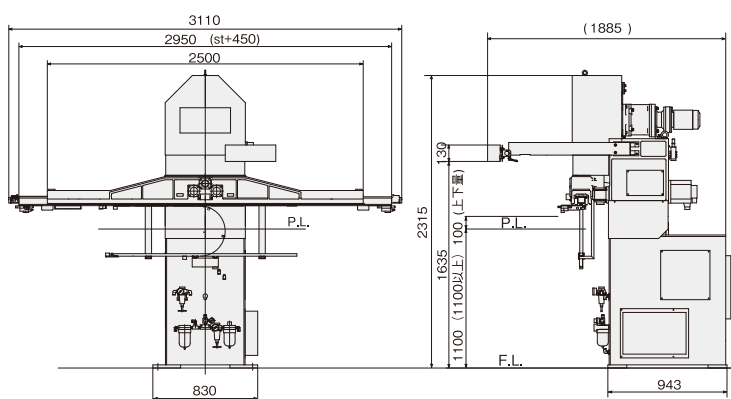
ラインレイアウト例



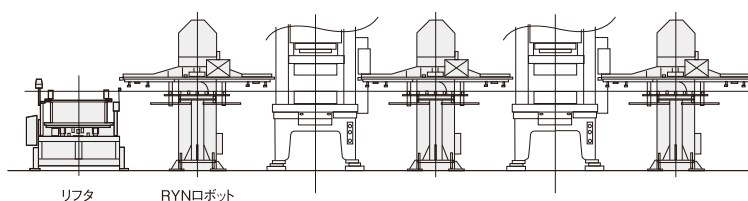
RYN

RYN200S2 外形図

(単位 : mm)



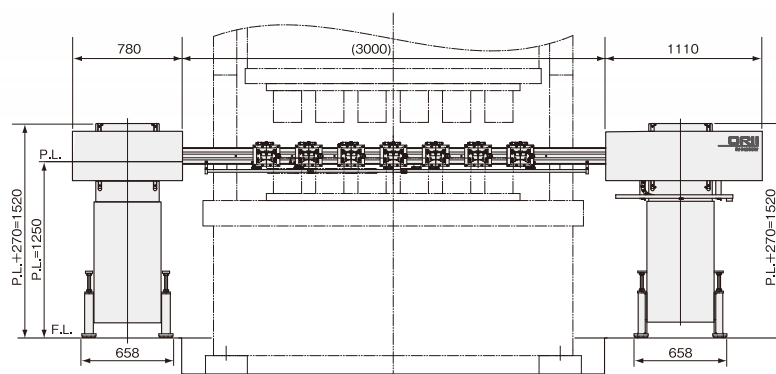
ラインレイアウト例



RHN050-W

RHN050-W 外形図

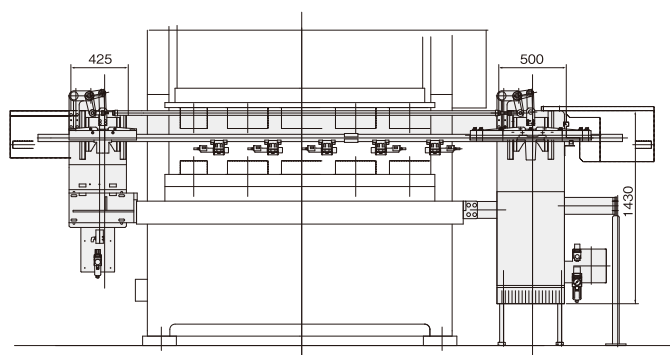
(単位 : mm)



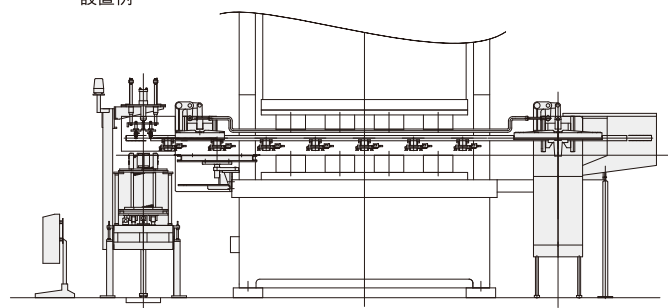
RY-W

RY-120W2 外形図

(単位 : mm)



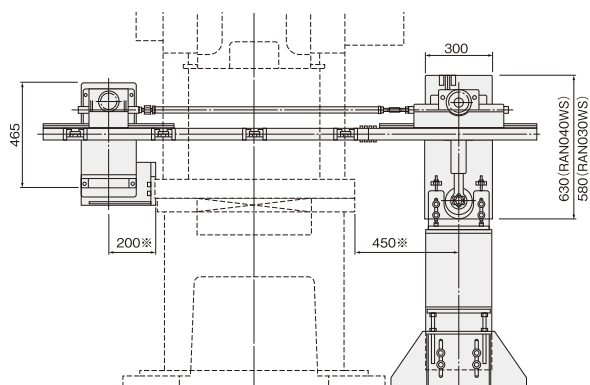
設置例



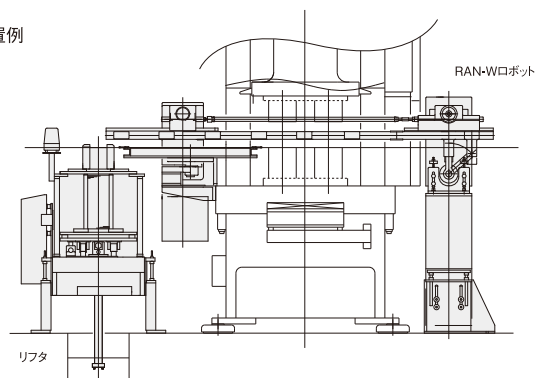
RAN-W

RAN-W 外形図

(単位 : mm)



設置例

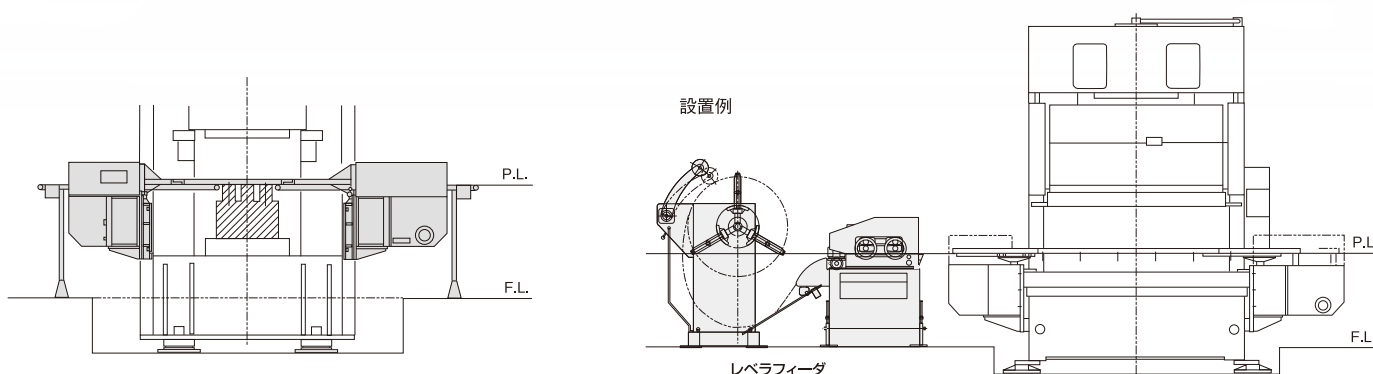


外形寸法/ラインレイアウト

RTN

RTN 外形図

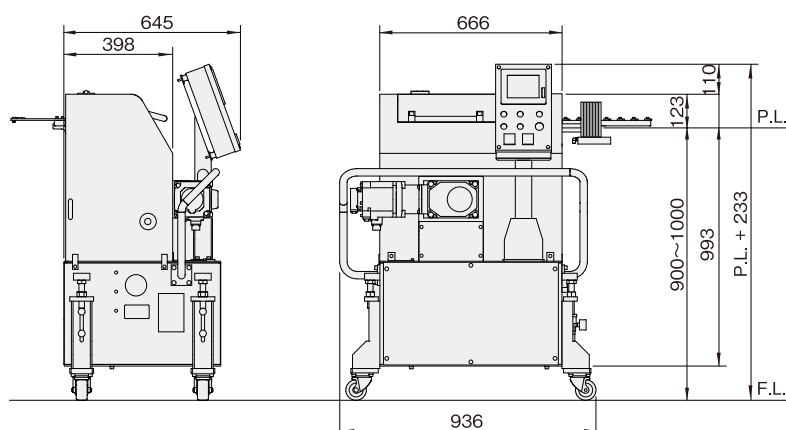
(単位 : mm)



RSG 010

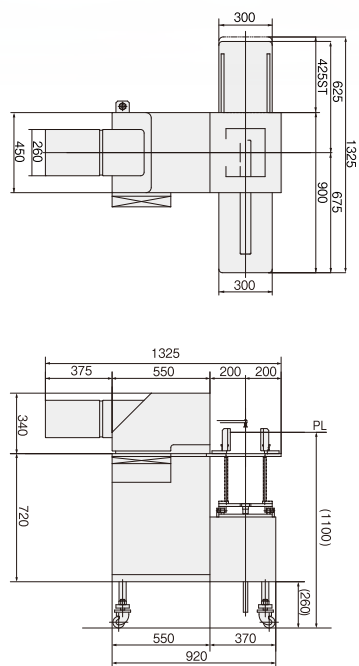
RSG 010 外形図

(単位 : mm)

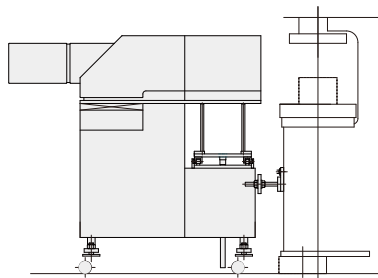


RPG

RPG050 外形図

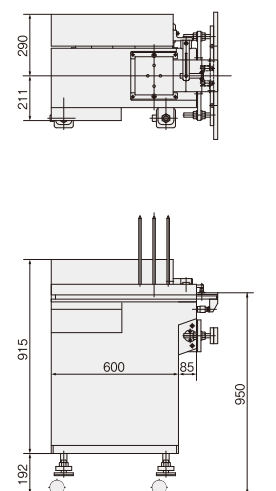


設置例

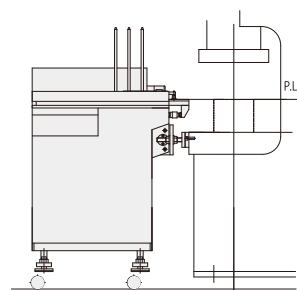


RPG025 外形図

(単位 : mm)



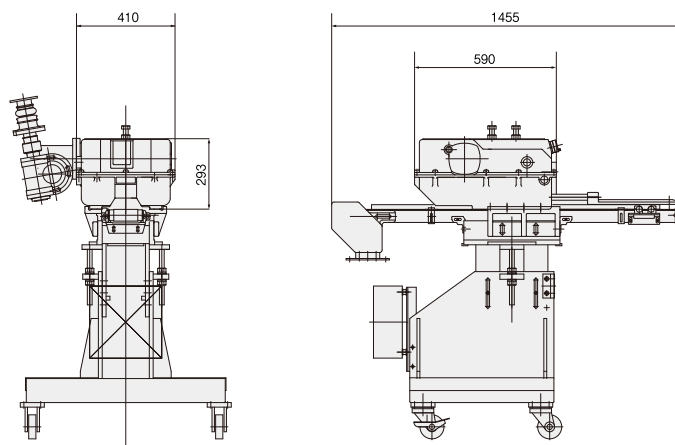
設置例



RF

RF 外形図

(単位 : mm)

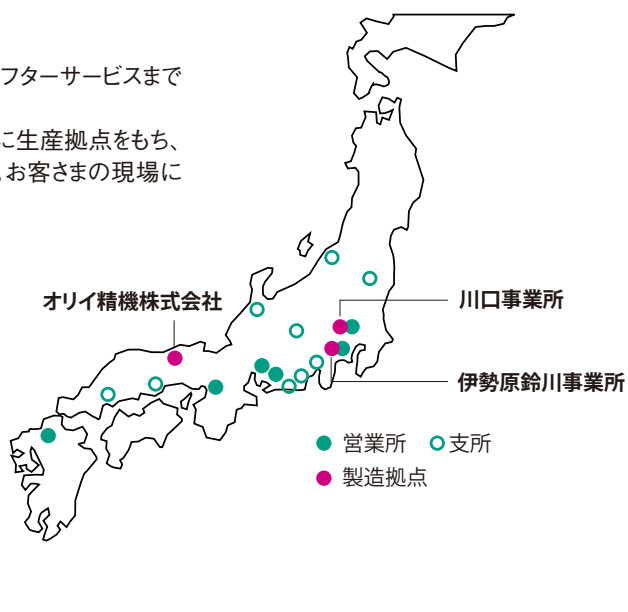


Our Network

国内拠点

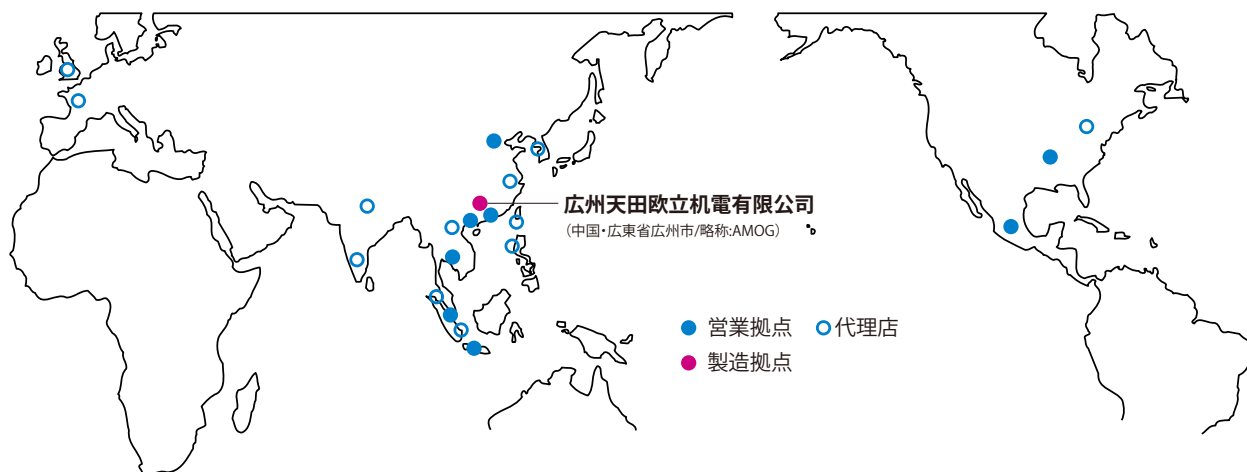
私たちの強みは、開発から設計・製造・取付・アフターサービスまで一貫してサポートできることです。

伊勢原、川口、鳥取、および中国広州の4箇所に生産拠点をもち、国内には15ヶ所の販売・サービス拠点を配置。お客さまの現場に寄り添った拠点づくりを行っています。



海外拠点

世界中に現地法人や協力会社・代理店を設置。広く海外でも万全のネットワークを構築しています。



AGENT

株式会社アマダプレスシステム

〒259-1198 神奈川県伊勢原市鈴川6番地 ☎(0463) 91-3505

URL: <https://www.amp.amada.co.jp/>

※仕様、外観は、改良のため予告なく変更することがあります。

RA2003R-RYja