

中間ステージ、周辺装置仕様

装置名称	型式	動作内容	ワークサイズ		X	Y	Z	$\theta_1$	$\theta_2$	$\theta_3$	
			左右×前後	高さ							
中間ステージ	固定ステージ	FX-1	固定台	—	—	—	—	—	—	—	
	上下ステージ	FX-2	上下動	(注1)	(注2)	—	—	0~50	—	—	
	前後スライドステージ	FX-3	前後移動	400×350	0	—	40,80,120	(0~40)	—	—	
	左右スライドステージ	FX-4	左右移動	800×600	100	100,200	—	(0~40)	—	—	
	回転ステージ	FX-5	水平回転	—	—	—	—	(0~40)	90°,180°	—	
反転装置	左右反転	MT-2S	上下動+左右反転	400×350	40	—	—	0~40	—	180°	—
		MT-3S		500×500	40	—	—	0~40	—	180°	—
	前後反転(注3)	MT-□F	上下動+前後反転	400×800	40	—	—	0~40	—	—	180°
スライドテーブル	SF-□	左右移動	—	40	300,400 500,600 700,800	—	(0~40)	—	—	—	
取出装置	SHO-60	上下動+左右(前後)	600×350	40	600	(600)	35~65	—	—	—	
	SHO-75		750×350		750	(750)					

注1.ワークサイズは個別指示により対応可能です。

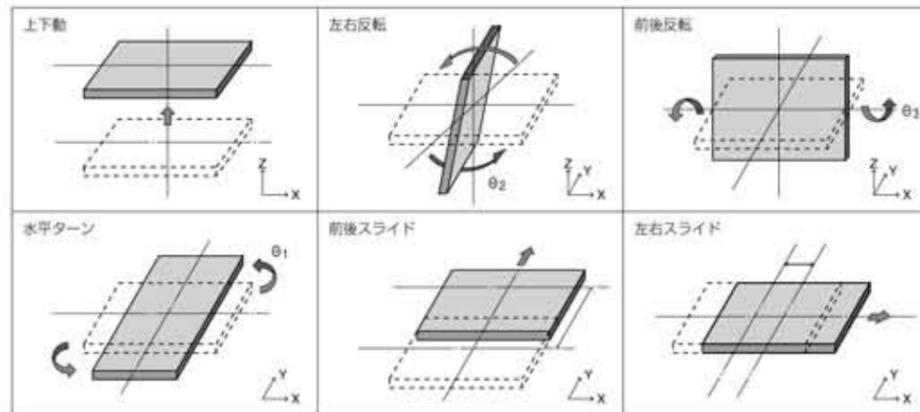
ロボットライン一括受注時には、ブランクフィード仕様に選定させていただきます。

注2.ワーク高さは個別指示により対応可能です。

注3.前後反転装置については、ワークの大きさ、ワーク高さ及び形状によって制約されることがあります。

注4.左右反転装置は、両面治具になりますので、左右対象ガイドできる形状に制約されます。

注5.( )内はオプション。



※本仕様書に記載のデータは予告なく変更されることがあります。

アイダエンジニアリング株式会社



AIDA

AH SERIES

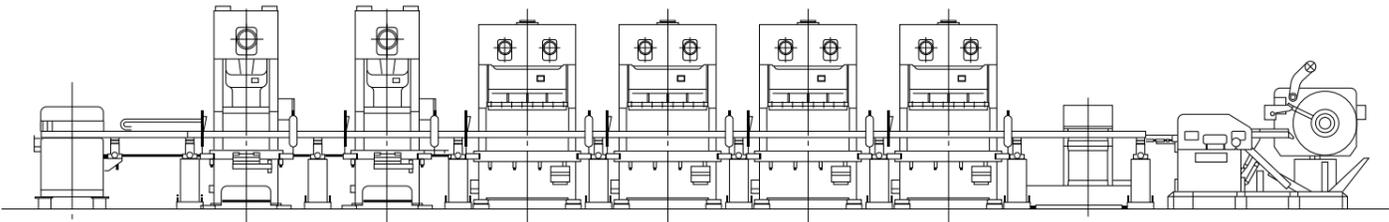
AIDA オートハンドシリーズ

NCTHL SERIES

A-8II & A-8T SERIES

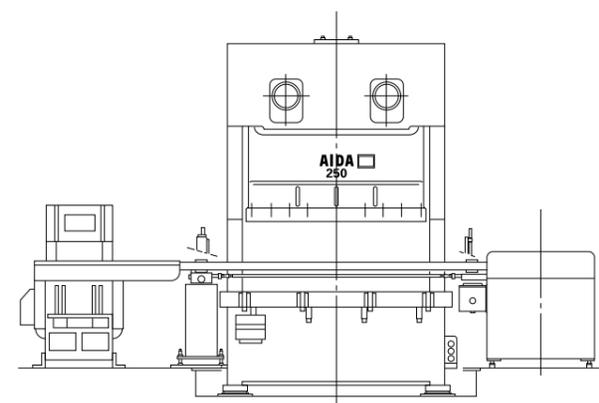
NCAH-III SERIES

アイダエンジニアリング株式会社



型 式	NCTHL-150/10- <b>A</b> <b>B</b>			NCTHL-300/10- <b>A</b> <b>B</b>			NCTHL-300 /10P	NCTHL-420 /10P
	フィードストローク (mm)	700~900	1000~1200	1300~1500	1600~1800	1900~2400	2500~3000	3000 (固定)
リフトストローク (mm)	20~60 (可変) (20~100) ※注1						20~100 (可変)	
送り方向 <b>B</b>	左→右 <b>L</b> ・右→左 <b>R</b>							
搬送ワーク質量 (ワーク+クランパ)/セット (kg)	MAX. 3.0	MAX. 3.5	MAX. 4.0	MAX. 4.5	MAX. 5.0	MAX. 6.0	MAX. 8.0	MAX. 10.0
クランパ方法	バキューム/マグネット/(メカクランパ)							
駆動方式	フィード・リフト2軸サーボドライブ式							
駆動用電動機 (送り軸/上下軸) (kW)	15.0/5.5						15.0/7.0	7.0/3.5
使用電源 (V×Hz)	200/220×50/60							
使用空気圧 (MPa)	0.5							
サイクルタイム (sec.)	2.0~2.1	2.2~2.5	2.6~2.9	3.0~3.2	3.3~3.7	3.7~3.8	2.8~3.6	4.6~5.4

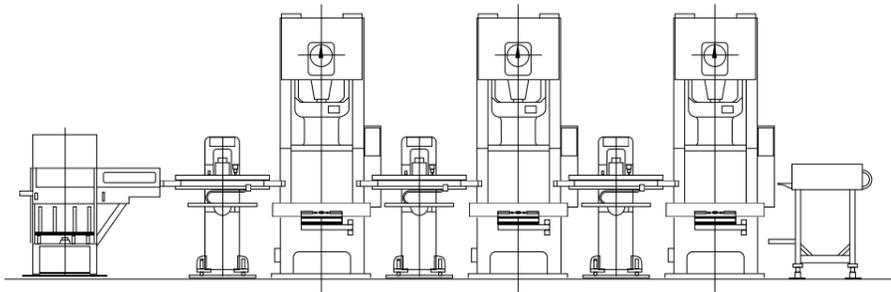
※サイクルタイムは、動作量により決定されます。  
 ※注1 ( ) 内はオプション対応です。



型 式	NCAH-III-60/6 <b>A</b>	
	(1)	(2)
フィードストローク (mm)	200~600	
リフトストローク (mm)	20~60 (可変)	
送り方向 <b>A</b>	左→右 <b>L</b> ・右→左 <b>R</b>	
搬送ワーク質量 (ワーク+クランパ)/セット (kg)	MAX. 3.0 ※注1	
クランパ数	2~12 (MAX. 12まで)	
クランプ方法	バキューム/マグネット/(メカクランパ)	
駆動方式	フィード・リフト2軸サーボドライブ式	
駆動用電動機	フィード (kW)	3.0
	リフト (kW)	4.4 (6.0) ※注2
使用電源 (V×Hz)	200/220×50/60	
使用空気圧 (MPa)	0.5	
サイクルタイム (sec.)	1.4~2.0	
プレスマスタ	×	○
モーション切替え	×	○

※サイクルタイムは、動作量により決定されます。  
 ※注1 搬送質量の合計は、MAX.25kgfです。  
 ※注2 フィードモータは搬送質量と生産条件により選択します。

A-8II & A-8T



型 式	A-8II-90	A-8II-120	A-8II-150	A-8II-170	A-8T-250	A-8T-300
フィードストローク (mm)	900 (固定)	1000~1200 (選択固定)	1300~1500 (選択固定)	1600~1700 (選択固定)	2500 (選択固定)	3000 (選択固定)
リフトストローク (mm)	20~100 (可変)				20~170 (可変)	
送り方向	左→右・右→左					
搬送ワーク質量 (ワーク+クランパ)/セット (kg)	MAX. 4.0			MAX. 5.0	MAX. 8.0	MAX. 4.0
クランパ方法	バキューム/マグネット/(メカクランパ)					
駆動方式	2軸サーボドライブ式					
駆動用電動機 (送り軸/上下軸) (kW)	2.0/2.0			3.0/2.0	3.0/3.5	5.0/3.5
使用電源 (V×Hz)	200/220×50/60					
使用空気圧 (MPa)	0.5					
サイクルタイム (sec.)	1.45~1.9	1.55~2.0	2.0~2.55	2.5~3.1	2.6~3.2	3.0~3.6

※サイクルタイムは、動作量により決定されます。

BLANK FEEDER

対応機種	NCTHL・A-8II & A-8T			NCAH-III
型 式	BFA-50/40-30 <b>A</b>	BFA-70/60-30 <b>A</b>	BFA-80/60-30 <b>A</b>	NCBFA-35/60-30 <b>A</b>
blankサイズ [左右×前後] (mm)	MAX.	500×400	700×600	800×600
	MIN.	□120	300×200	
スタック量 (mm)	300			
スタック数	2			
blank分離方法	マグネットフロータ式			
blank位置決め方法	ガイド棒調整式 (手動)			
blank積載方法	カセット式			
2枚blank検出方法	ローラー式			
送り方向 <b>A</b>	左→右 <b>L</b> ・右→左 <b>R</b>			
適用blank	板厚 (mm)	0.5~2.3		
	材質	磁性体、SPC相当材		
スタック切替方式	自動交換			
スライダ駆動方式	エアシリンダ			サーボ駆動

※長尺ワーク対応blankフィーダも個別に対応します。