

TWISTER-CUTTING ROBOT

新型ツイスター切断ロボット

レーザを凌ぐ コストパフォーマンス

対レーザ切断

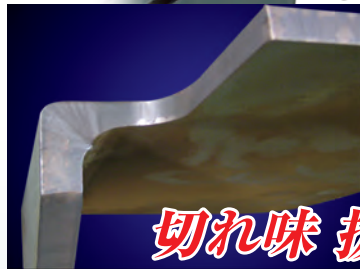
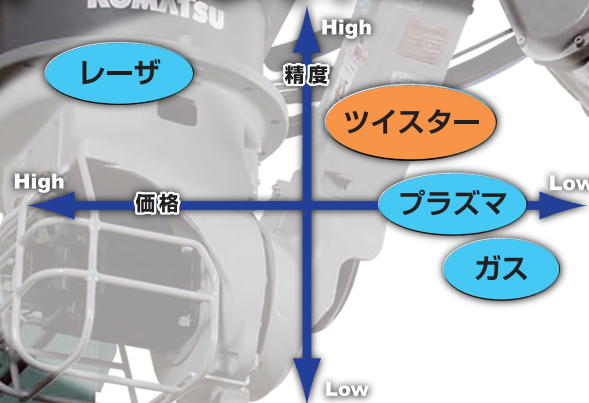
- イニシャルコスト 70%減
- ランニングコスト 50%減
- 加工速度 1.5倍

対ガス切断

- 歪が少ない
- 加工速度 5倍

対2次元プラズマ

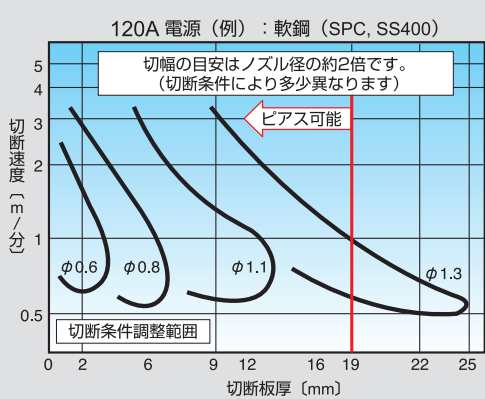
- 自由度が高い
- コンパクト



切れ味 抜群!



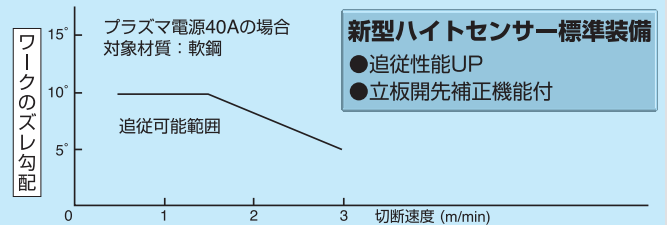
**マーキング
作業も可能**



ハイトセンサにより歪みやバラツキを補正して切断

ワークとノズル先端の距離 (スタンドオフ) を一定に保つ高性能ハイトセンサを搭載。ワークの歪みやバラツキを切断しながら常時自動補正することにより、極めて実用的で高品質な切断を実現しました。

■ハイトセンサ適用範囲 注) ワークの設定誤差を補正するイニシャルハイトセンサも準備しています。



丸穴・長穴・角穴の加工に最適な小円加工コンパス

ロボットアームを使用せず、トーチ先端部のコンパス軸のみでφ3~φ40の小穴、長穴、角穴を高精度 (±0.3) に加工できます。



**新小円コンパス
(オプション)**

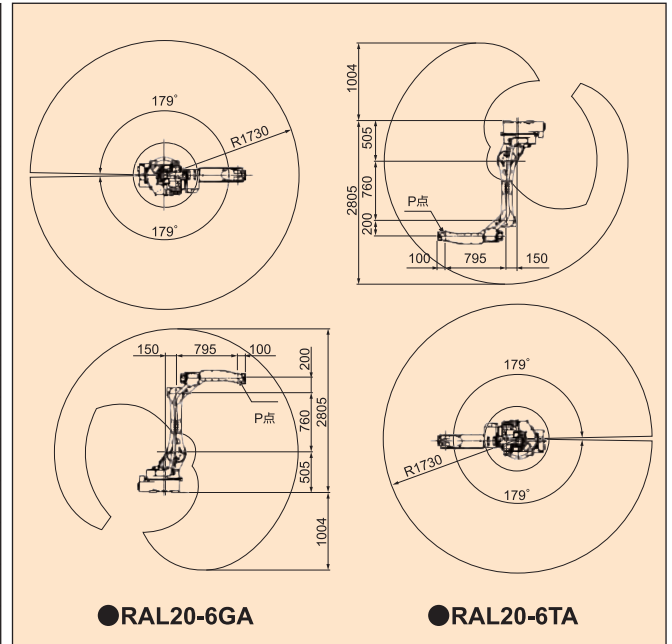
コマツ産機

■ロボット本体 標準仕様

タイプ		RAL20-6GA	RAL20-6TA
動作自由度		6軸	6軸
回転半径		1730mm	1730mm
動作範囲	腕	1軸(旋回)	±179°
		2軸(前後)	-70°～+135°
		3軸(上下)	-135°～+81°
	手首	4軸(捻り)	±179°
		5軸(振り)	±140°
		6軸(回転)	±270°
最大速度	腕	1軸(旋回)	60°/sec
		2軸(前後)	70°/sec
		3軸(上下)	70°/sec
	手首	4軸(捻り)	170°/sec
		5軸(振り)	160°/sec
		6軸(回転)	260°/sec

■動作エリア図

* 図中動作エリアは、P点のものです。



■C4コントローラ 標準仕様

本体構造	構造	防じん構造 (IP54)
	外形寸法	700(幅)×500(奥行き)×1250(高さ)mm (熱交換器 109mm)
	質量	160Kg (外部軸盤除く)
	冷却方式	熱交換器 (オプション: クーラ冷却)
	周囲温度	通電時: 0～45℃ 保管時: -10～+60℃
	相対湿度	最大90% (結露のないこと)
	電源仕様	三相AC200V (+10%, -15%) 50/60Hz
	接地	D種 (接地抵抗100Ω以下単独接地であること)
入出力	入出力信号	入力56, 出力56 (専用入出力含む)
	最大入出力信号	224点 (オプション)
	アナログ出力/入力	出力4ch/入力5ch
	上位通信	EtherNet
制御	位置制御方式	シリアルエンコーダ (絶対値エンコーダ)
	記憶容量	40000ステップ相当
	外部記憶装置	CFカード、USBメモリ



■C4ティーチペンダント 標準仕様

操作ペンダント	名称	ティーチングペンダント (TP)
	表示	和英中語 40字8行、発光液晶表示
	重量 ケーブル長さ	990g 最大48m
	デッドマンスイッチ	3ポジションデッドマンスイッチ標準

■オプション

小円コンパス	小円加工機能 (φ3～40)
イニシャルハイトセンサ	切断開始高さの検出
ワークセンサ	切断開始位置の検出
ヒューム処理装置	用途に応じ提案します
ガス切断装置	厚板切断に対応します

●本仕様は改良のため、予告なく変更することがありますのでご了承下さい。

KOMATSU

コマツ産機株式会社

営業本部

〒920-0225 石川県金沢市大野町新町1番地1

TEL.076-293-4209 FAX 076-293-4354

URL <http://sanki.komatsu/>