

SGP-BFL(パレッチャーバッファフレンジセット)取扱い説明書

この度はSGP-BFL(パレッチャーバッファフレンジセット)をお買い上げ頂きありがとうございます。今後ともご愛顧よろしくお願い申し上げます。ご使用前に取扱い説明書を必ずご一読下さい。また本書は大切に保管して下さい。

1. 安全上の注意および警告

・ここに記した注意事項は、当社製品を安全に正しくお使いいただき、人身への危害や損害を未然に防止する為のものです。

・注意事項は、取り扱いを誤った場合に生じる人身への危害や財産への損害の大きさと切迫の程度を表示するために、「危険」「警告」「注意」の3つに区分されています。



危険・・・取扱いを誤った場合、人が死亡または重傷を負う危険が切迫して生じることが想定される場合



警告・・・取扱いを誤った場合、人が死亡または重傷を負う危険が生じることが想定される場合



注意・・・取扱いを誤った場合、人が障害を負う危険が生じることが想定される場合

及び物的損害のみの発生が想定される場合

【使用上の注意】



危険

・目的以外の用途では使用しないでください。



警告

・停電や空気圧源のトラブルによる真空圧力の低下に伴う事故に対する安全設計を施してください。本機と接続するパレッチャーが吸着力を失うと、搬送中のワークが落下し人体や機械装置に損傷を招く危険性がありますので、落下防止に関しては十分な安全対策を施してください。

・連結部が緩まないように取付けをしてください。取付けが不十分ですと本機が外れて怪我や機器が損傷することがあります。

・本機の分解、改造は絶対に行わないでください。



注意

・ネジ連結部は必要に応じてネジロック剤を用いて緩み止め対策を行ってください。

・押し付けの際の力や速度はパレッチャー本体やバッファフレンジセットに過剰な負荷がかからない事を確認してから行ってください。

【保守点検、メンテナンス】

・保守、メンテナンスの場合は圧縮空気が供給されていないことや外部接続機器の電源が入っていないことを確認してから行ってください。

・ネジの連結部は定期的に緩みがないか、確認を行ってください。

2. 仕様

バッファフランジセットはパレットチャージャーシリーズにおいて吸着するワークに傾きがある場合、機能を発揮します。

ワークの傾きに対するバッファフランジセットの追従角度は全角 10° です。

タイプによって接続出来る対応ロボットメーカー、ロボット型式は下記表の通りです(2～3 頁)

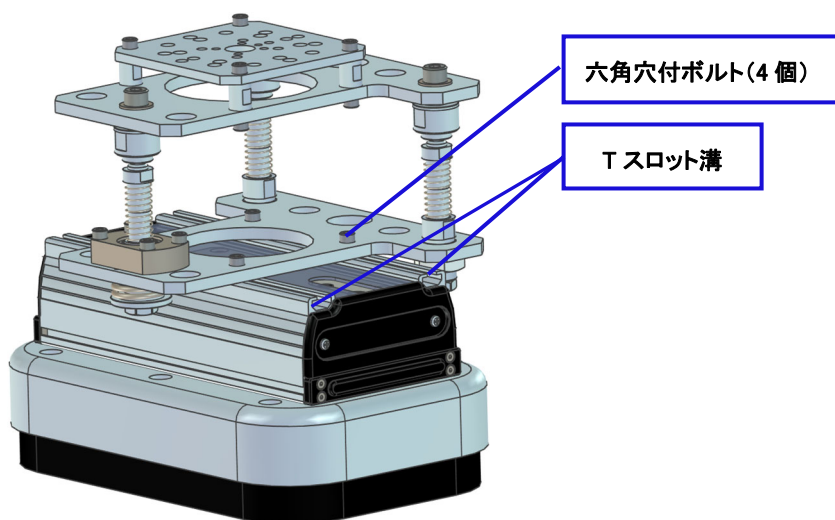
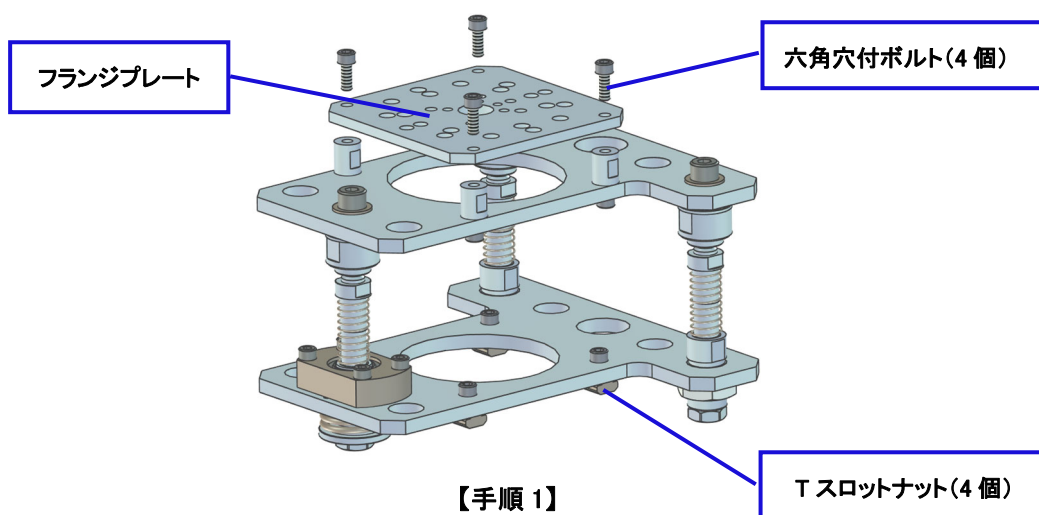
タイプ	メーカー	型式	可搬重量	フランジ 取付 P.C.D	取付 ねじ	位置決め ピン穴
SGP-BFL-A	共通	-	-	P.C.D.31.5	4-M5	φ5
	川崎重工業	RS030N	30.0	P.C.D.80	6-M8	2-φ8
		RS050N	50.0			
		RS080N	80.0			
		RD080N	80.0			
	東芝	TVM1500	10.0	P.C.D.50	4-M6	φ6
		TVM1200	15.0			
		TVM900	20.0			
	ファナック	M-710iC/50T	50.0	P.C.D.100	10-M8	φ8
		M-710iC/50S	50.0			
		M-710iC/50H	50.0			
		M-710iC/50E	50.0			
		M-710iC/70T	70.0			
		R-1000iA/80F	80.0			
		R-1000iA/80H	80.0			
		R-1000iA/100F	100.0			
	デンソー	VLA-4025	40.0	P.C.D.80	6-M8	2-φ8
		VLA-6022	60.0			
	三菱電機	RV-35F	35.0			
		RV-50F	50.0			
		RV-70F	70.0			
	安川電機	MOTOMAN-GP35L	35.0			
		MOTOMAN-GP50	50.0			
		MOTOMAN-GP88	88.0			
		MOTOMAN-MH50II-35	35.0			
		MOTOMAN-MH50II	50.0			
		MOTOMAN-MH80II	80.0			
	ユニバーサル ロボット	UR3	3.0	P.C.D.50	4-M6	
		UR5	5.0			
		UR10	10.0			

SGP-BFL-B	川崎重工業	RS010N	10.0	P.C.D.40	4-M6	φ 6			
		RS010L	10.0	P.C.D.63					
		RS015X	15.0						
		RS020N	20.0						
	デンソー	VM-6083	13.0	P.C.D.40			7-M6		
		VM-60B1	13.0						
		VMB-2515	25.0						
		VMB-2518	25.0						
	ファナック	M-10iA/10M	10.0		P.C.D.90			10-M10	φ 10
		M-10iA/10MS	10.0						
		M-20iA/20M	20.0						
		M-20iA/35M	35.0						
		M-20iA/20MT	20.0						
		M-20iA/35MT	35.0						
		M-20iB/25	25.0						
		M-20iB/25C	25.0						
		M-20iB/35S	35.0						
		M-710iC/45M	45.0						
		M-710iC/50	50.0						
		M-710iC/70	70.0						
	東芝	TV1000H	10.0	P.C.D.40	4-M6	φ 6			
	三菱電機	RV-13FR(M)(C)	13.0						
		RV-13FRL(M)(C)	13.0						
		RV-13F(M)(C)	13.0						
		RV-13FL(M)(C)	13.0						
		RV-20FR(M)(C)	20.0						
		RV-20F(M)(C)	20.0						
	安川電機	MOTOMAN-HP20F	20.0						
		MOTOMAN-MH50II-20	20.0						

各メーカー対応ロボット(2021 年 12 月更新)

3-1. 取付け、接続 (タイプ SGP-H-190X250-CRT30 / SGP-H-250X350-CRT30)

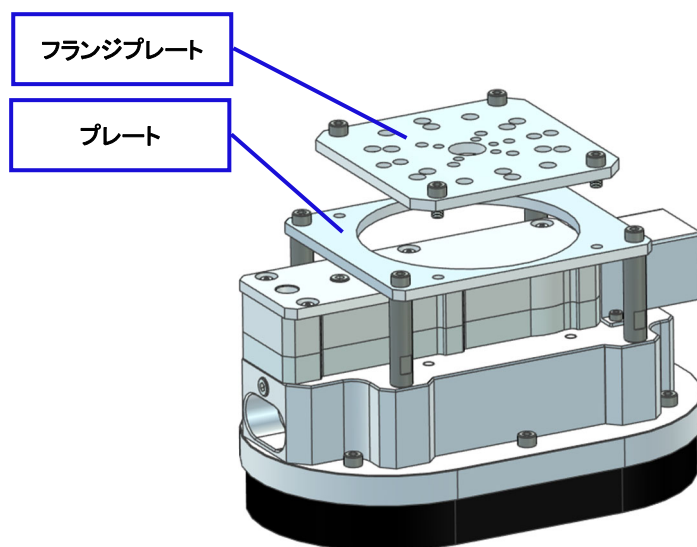
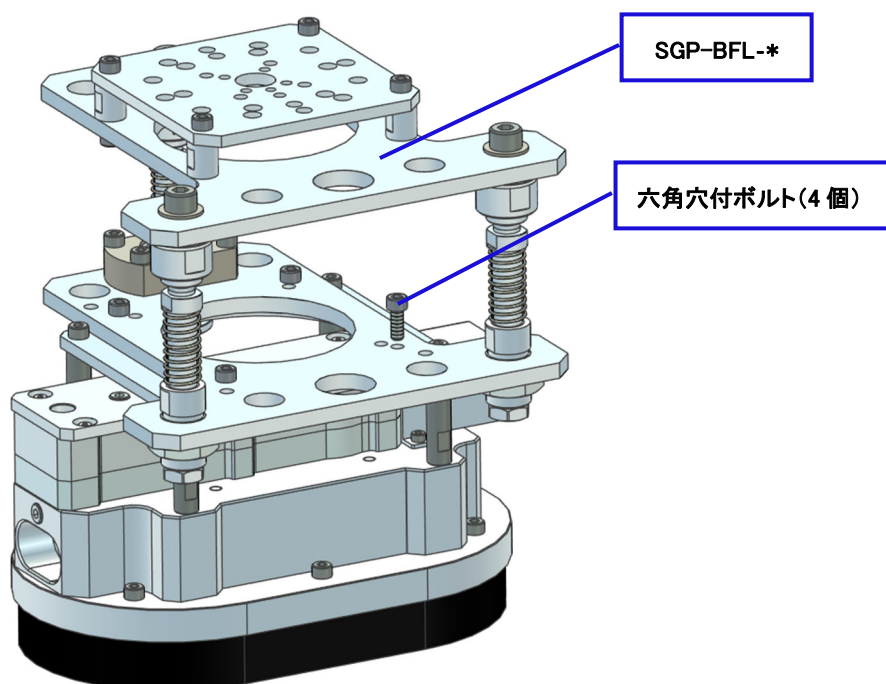
1. フランジプレート固定している六角穴付ボルト(4 個)を外します。
2. フランジプレートをロボットに取付けます。
3. SGP の T スロット溝(2 箇所)にバッファフランジセットの T スロットナットを挿入し六角穴付ボルトを締付けます。
→ バッファフランジセットは SGP 長手方向の中心を目安に取付けしてください。
4. ロボットに取付けたフランジプレートとバッファフランジセットを組付けます(六角穴付ボルト 4 個)
→ ボルト取付け箇所は緩みがないように締付けしてください。



【手順 2】

3-2. 取付け、接続 (タイプ SGP-H2*-150X250-CRT30)

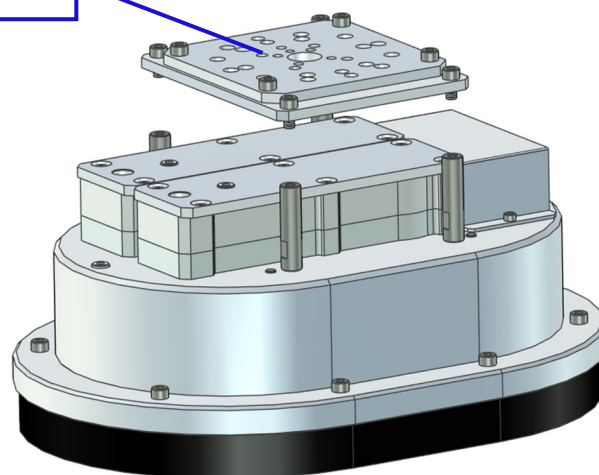
1. フランジプレートを固定している六角穴付ボルト(4 個)を外してフランジプレートを外します。
2. SGP-H2 のプレート穴と SGP-BFL の接続穴を合わせて六角穴付ボルト(4 個)で緩みなきよう締付けします。
3. 3-1.の 1、2を参照

**【手順 1】****【手順 2】**

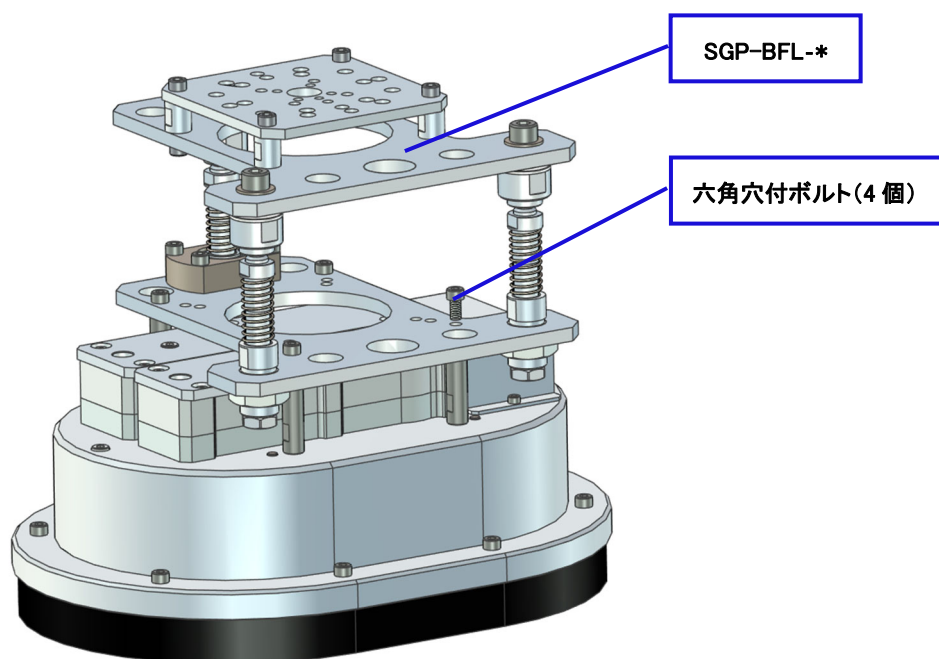
3-3. 取付け、接続 (タイプ SGP-H2*-250X350-CRT30)

1. プレーンを固定している六角穴付ボルト(4 個)を外してフランジプレート、プレートを外します。
2. SGP-H2 の支柱穴と SGP-BFL の接続穴を合わせて六角穴付ボルト(4 個)で緩みなきよう締付けします。
3. 3-1.の 1、2を参照

フランジプレート + プレート



【手順 1】



【手順 2】

〒146-0092 東京都大田区下丸子 2-6-18

お客様相談室(カスタマーサポートセンター)

0120-498586

0120-415641

<http://www.convum.co.jp>

コンバム株式会社