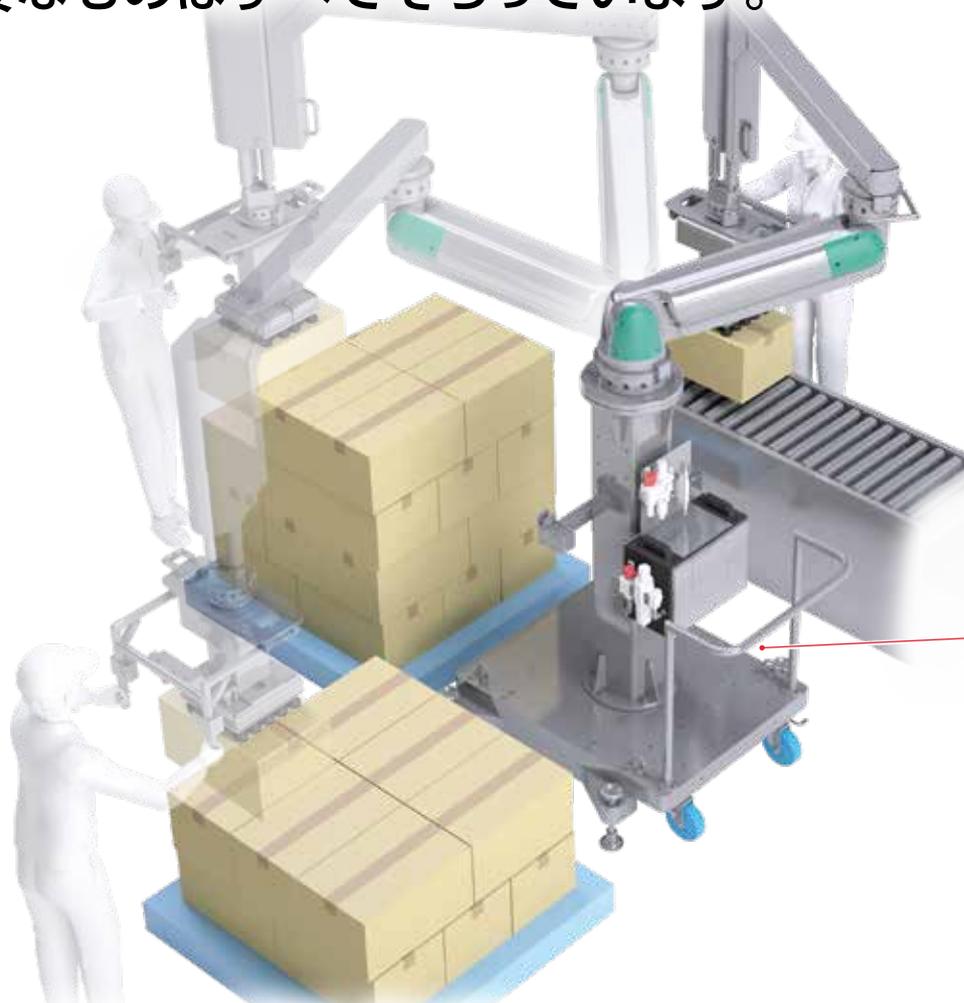


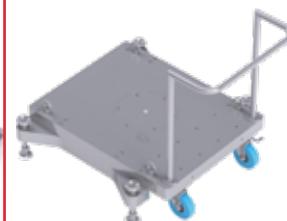
荷受け(出荷)工程(デパレタイジング)で 助力商品を急いで導入したくありませんか?

段ボール・袋・一斗缶・ロール・汎用(フック)

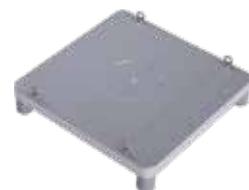
カタログ図面のレイアウトでご使用いただければ
必要なものはすべてそろっています。



自走台車・
パレットから選定



(サイズ: □1000×H273)



(サイズ: □1000×H185)

- 独自のアーム構造で、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*

※長時間の位置保持はできません。使用後、アームは下降端に置いてください。

なお、ワーク保持はエア源のOFF時にはできません。

裏面【吸着保持の注意事項】を参照ください。

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

CKD株式会社

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

LN-012

●本製品は特別仕様品につき当社営業担当にお問合せください。



段ボール箱搬送

出荷・荷受け工程等で段ボール箱搬送に適合

段ボール箱搬送

システム仕様

項目	仕様
0.55MPa時 ^{注1} 搬送質量	20kg
0.52MPa時 ^{注1} 搬送質量	15kg
最大搬送質量 ^{注2} (0.58MPa時 ^{注1})	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 ^{注3}	287l/min(ANR)	
アタッチメント	チェック弁付パッド	
エア供給	φ10×2(コントローラ用/真空用)	
総質量	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-N3-110-L-FL	
アタッチメント	PAW-JV-N3-FL	
台車(選択)	パレット	PAW-CP-N-H-FL
	台車	PAW-CA-N-H-FL
コントローラ	PAW-BHX2-N3-T-FL コントローラ上面に真空用エアパネルを設置	

操作仕様
● 起動・待機切替光電センサ
● 起動・待機ランプ
● 非常停止ボタン
● 吸着ボタン&ランプ
● ワーク検知ランプ(真空圧検知)
● UPボタン

外形寸法図(台車の場合)

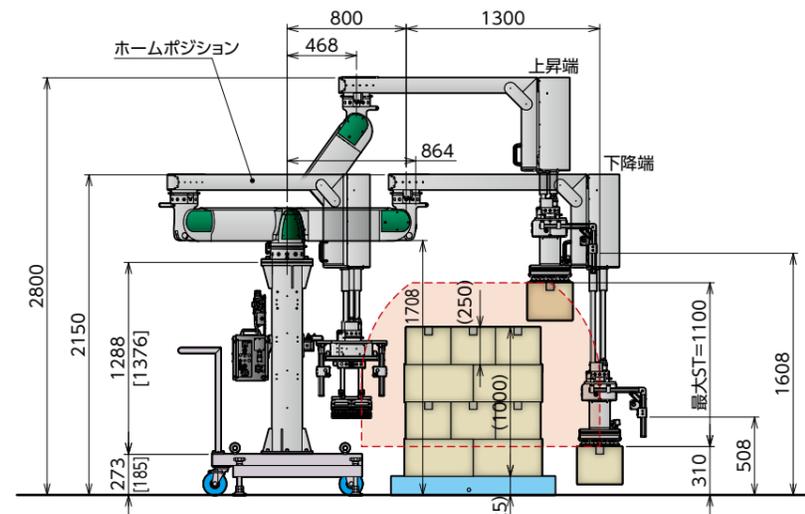
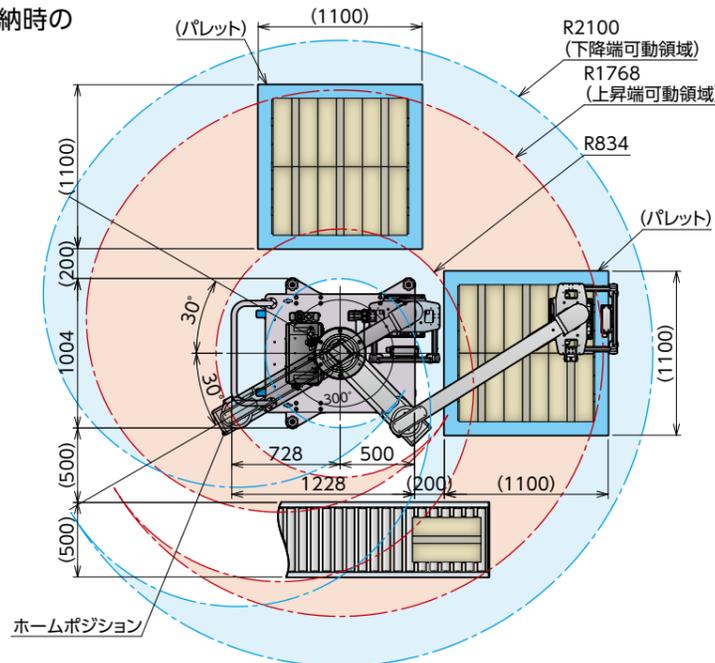
ホームポジションは出荷時及び収納時の姿勢です。

用途

様々な製品の組立完成工程で製品の入った段ボール箱の、コンベアからパレットへの移載補助

ワーク事例

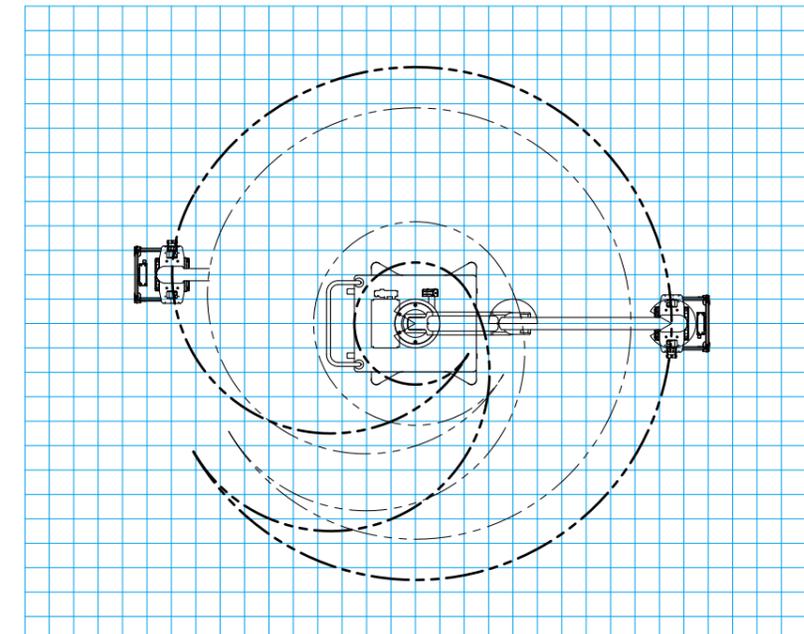
- 段ボール箱：
460×300×H250mm
20kg
- パレット：
□1100×H125~
- 積上げ方法：
6個/段×4段積み



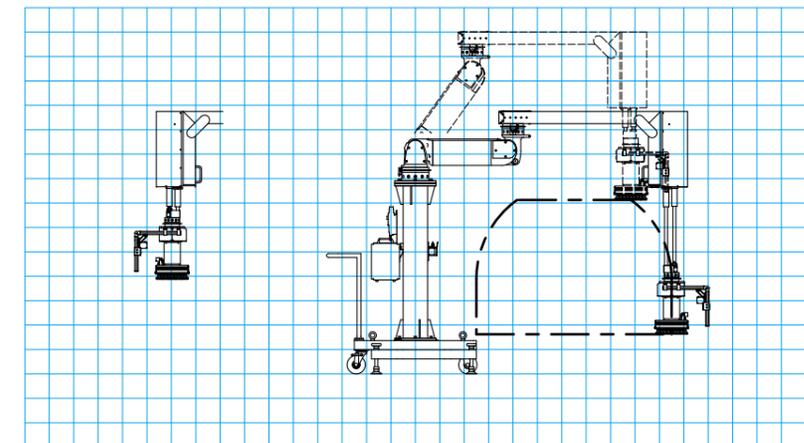
注1) 作業レイアウトは、最大可動半径から100mm程度内側にオフセットした位置を目安としてください。
 注2) 実ワークでの確認が必要となります。ご相談ください。

※[]寸法は、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



コンクリート床への固定などの、台車・パレットに搭載しないモデルの製作も可能です。ご相談ください。



パワフルアーム PAW パレタイジング仕様 用途別モデル提案

袋搬送

食品・成形・化学工程の袋搬送に適合

パワフルアーム パレタイジング 用途別モデル提案

袋搬送

システム仕様

項目	仕様
0.58MPa時 ^{注1} 搬送質量	25kg
0.55MPa時 ^{注1} 搬送質量	20kg
最大搬送質量 ^{注2} (0.6MPa時 ^{注1})	30kg
最大可動半径	2100mm
上下可動範囲	1100mm
使用圧力範囲	0.45~0.7MPa
周囲温度	5~40℃

項目	仕様	
電源	AC200V(三相3線式) 6A	
真空源	真空ポンプ 1.1KW	
空気消費量 ^{注3}	35L/min(ANR)	
アタッチメント	だ円パッド	
エア供給	φ10×1	
総質量	パレットタイプ	930kg
	台車タイプ	910kg
真空ポンプ運転音	68dB	

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) 1往復/min 圧力0.7MPaにおける数値を示しています。

システム構成

項目	形番
本体	PAW-AZ-N4-110-L-FL
アタッチメント	PAW-JV-N4-FL
台車(選択)	パレット PAW-CP-N-H-FL
	台車 PAW-CA-N-H-FL
コントローラ	PAW-BHX2-N4-T-FL 専用電源BOX、真空ポンプを設置

操作仕様
● 起動・待機切替光電センサ
● 起動・待機ランプ
● 非常停止ボタン
● 吸着ボタン&ランプ
● ワーク検知ランプ(真空圧検知)
● UPボタン

外形寸法図(台車の場合)

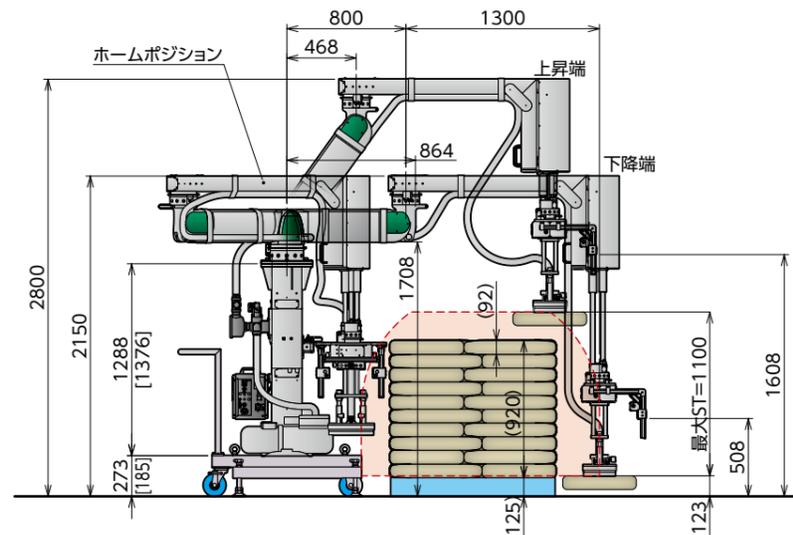
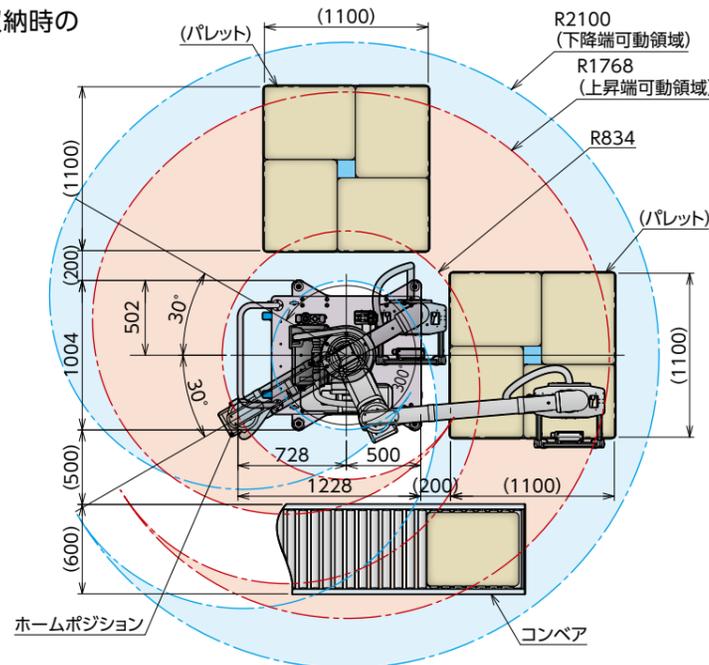
ホームポジションは出荷時及び収納時の姿勢です。

用途

食品、樹脂成型、化学材料等での袋の、コンベアからパレットへの移載補助。

ワーク事例

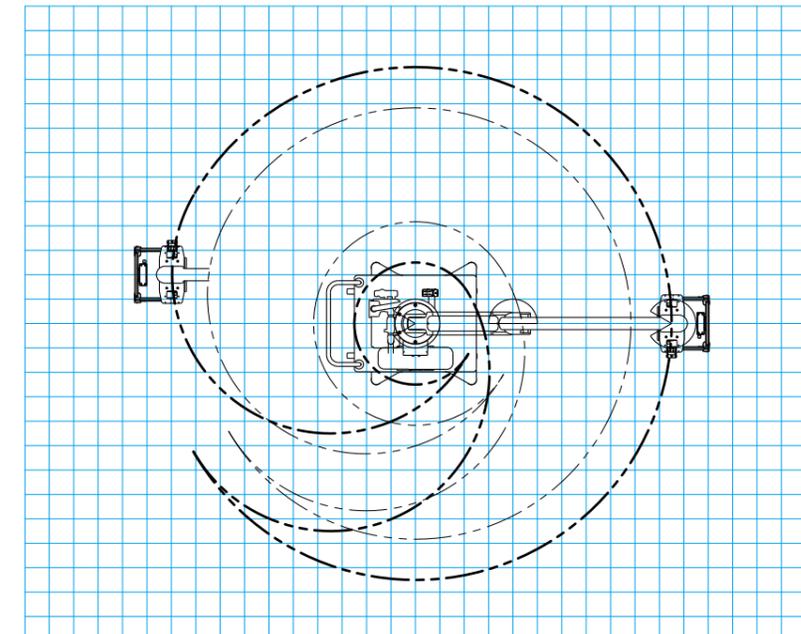
- 食品等の袋：
617×495×92mm
25kg
- パレット：
□1100×H125~
- 積上げ方法：
4個/段×10段積み



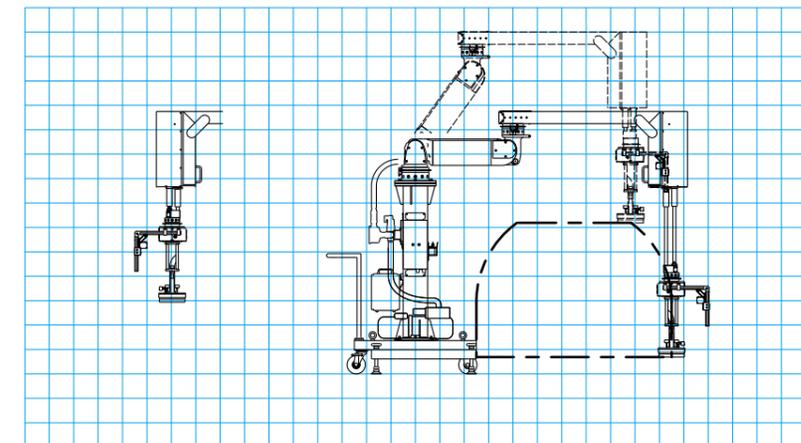
注1) 作業レイアウトは、最大可動半径から100mm程度内側にオフセットした位置を目安としてください。
 注2) 実ワークでの確認が必要となります。ご相談ください。

※[]寸法は、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



コンクリート床への固定などの、台車・パレットに搭載しないモデルの製作も可能です。ご相談ください。



パワフルアーム PAW パレタイジング仕様 用途別モデル提案

一斗缶搬送

食品・化学工程の一斗缶搬送に適合

システム仕様

項目	仕様
0.55MPa時 ^{注1} 搬送質量	22kg
0.5MPa時 ^{注1} 搬送質量	12kg
最大搬送質量 ^{注2} (0.57MPa時 ^{注1})	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 ^{注3}	100l/min(ANR)	
アタッチメント	丸形ゴムパット	
エア供給	φ10×1	
総質量	パレットタイプ	870kg
	台車タイプ	850kg

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。

外形寸法図(台車の場合)

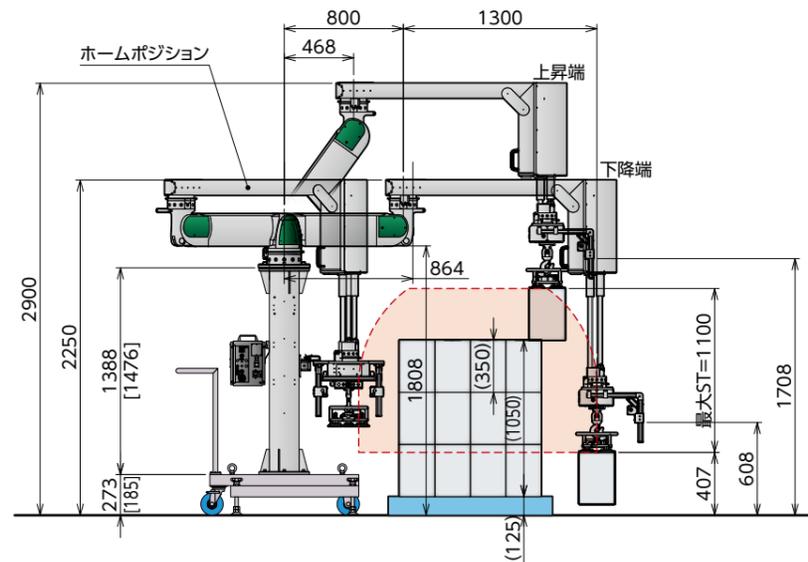
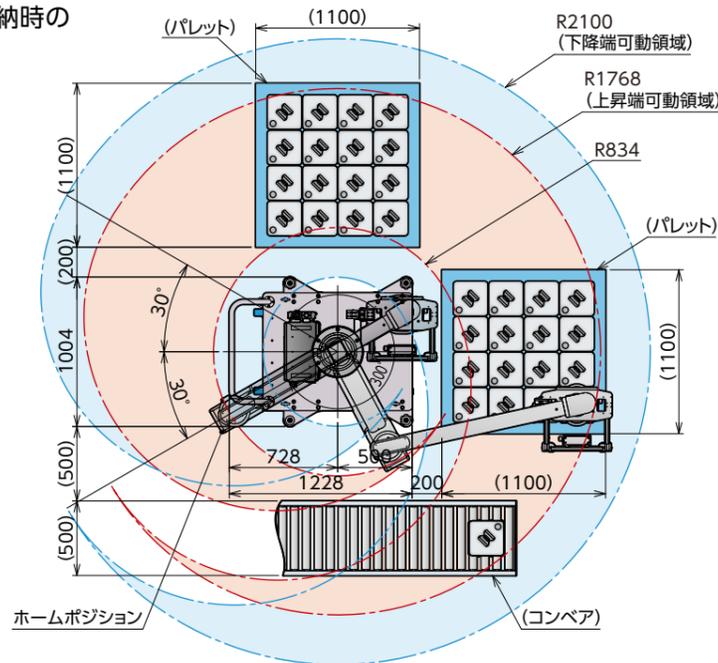
ホームポジションは出荷時及び収納時の姿勢です。

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



注1) 作業レイアウトは、最大可動半径から100mm程度内側にオフセットした位置を目安としてください。
 注2) 実ワークでの確認が必要となります。ご相談ください。

※[]寸法は、パレット仕様の寸法を表します。

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

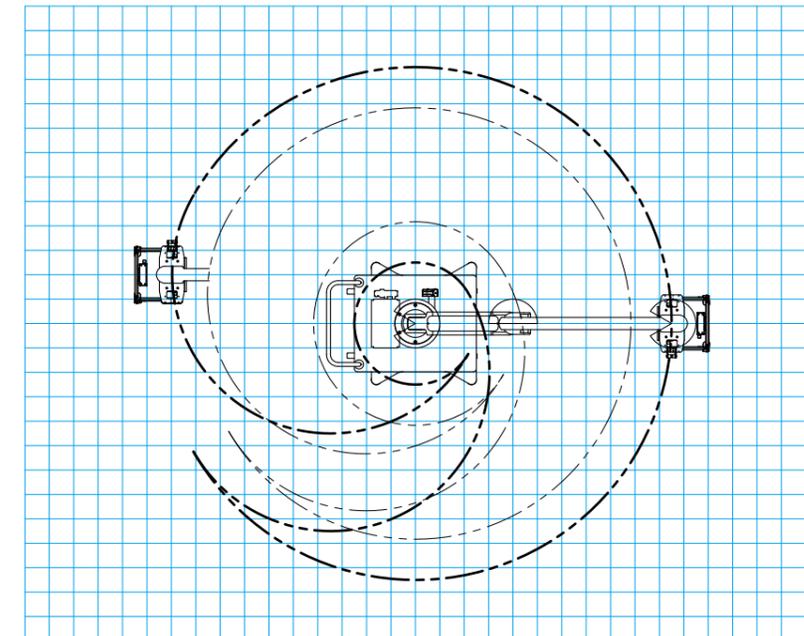
システム構成

項目	形番	
本体	PAW-AZ-N5-110-L-FL	
アタッチメント	PAW-JV-N5-FL	
台車(選択)	パレット	PAW-CP-N-FL
	台車	PAW-CA-N-FL
コントローラ	PAW-BHX2-N5-T-FL 真空用バルブは組込です	

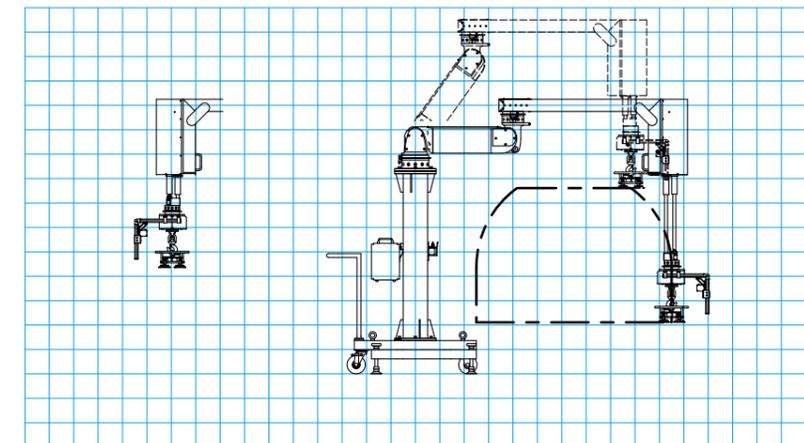
操作仕様

- 起動・待機切替光電センサ
- 起動・待機ランプ
- 非常停止ボタン
- 吸着ボタン&ランプ
- ワーク検知ランプ(真空圧検知)
- UPボタン

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



コンクリート床への固定などの、台車・パレットに搭載しないモデルの製作も可能です。ご相談ください。



ロール搬送

ロールの搬送に適合する内径チャックタイプ

ロール搬送

システム仕様

項目	仕様
0.57MPa時 ^{注1} 搬送質量	20kg
0.55MPa時 ^{注1} 搬送質量	16kg
最大搬送質量 ^{注2} (0.62MPa時 ^{注1})	30kg
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	
空気消費量 ^{注3}	40l/min(ANR)	
アタッチメント	紙管内径チャック 3インチ仕様	
エア供給	φ10×1	
総質量	パレットタイプ	870kg
	台車タイプ	850kg

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) アタッチメントのクランプ能力も加味した可搬質量です。
 注3) 1往復/min 圧力0.7MPaにおける数値を示しています。

システム構成

項目	形番
本体	PAW-AZ-N2-110-L-FL
アタッチメント	PAW-JC-N2-FL
台車(選択)	パレット PAW-CP-N-H-FL
	台車 PAW-CA-N-H-FL
コントローラ	PAW-BHX2-N2-T-FL 内径チャック用バルブは組込です

操作仕様	
●	起動・待機光電センサ
●	起動・待機ランプ
●	非常停止ボタン
●	クランプボタン(UP)
●	クランプランプ
●	アンクランプボタン
●	ワーク検知ランプ

外形寸法図(台車の場合)

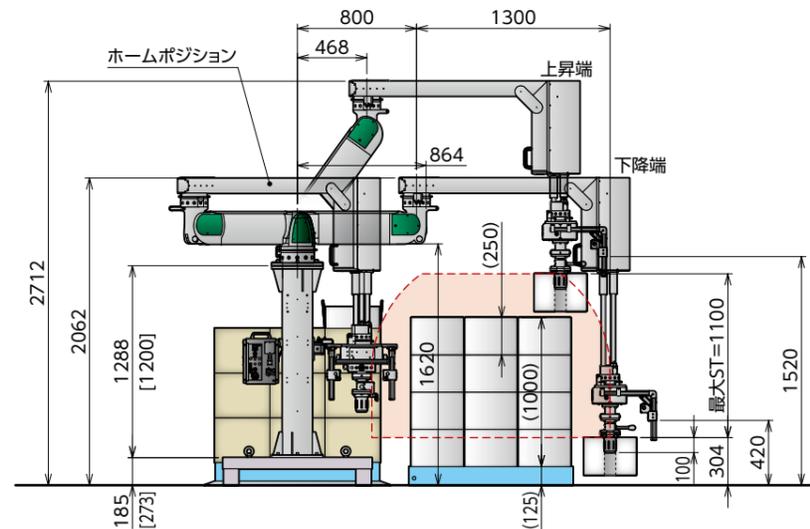
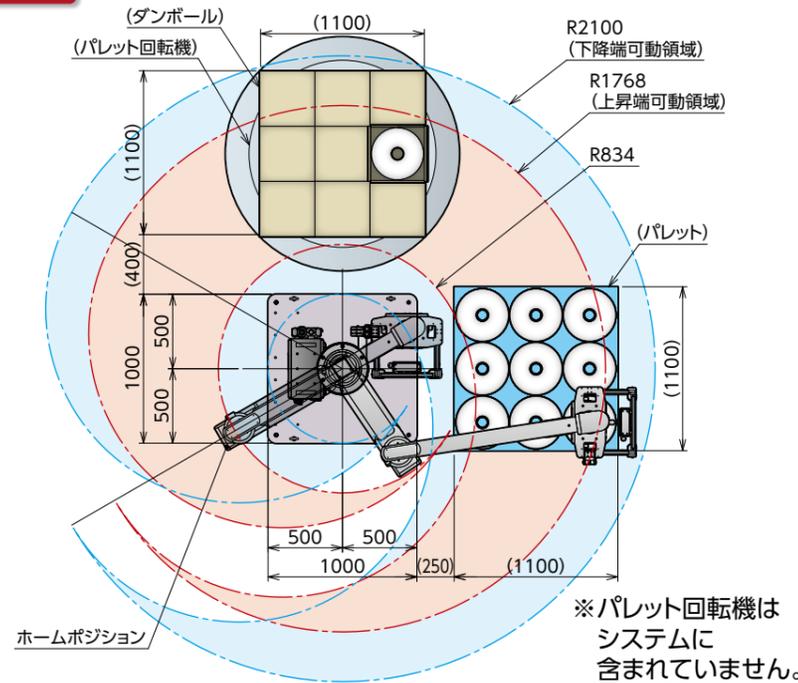
ホームポジションは出荷時及び
収納時の姿勢です。

用途

食品、薬品等の生産工程での
包装ロールの梱装箱からパレット
への移し替えの吊上げ等の補助。

ワーク事例

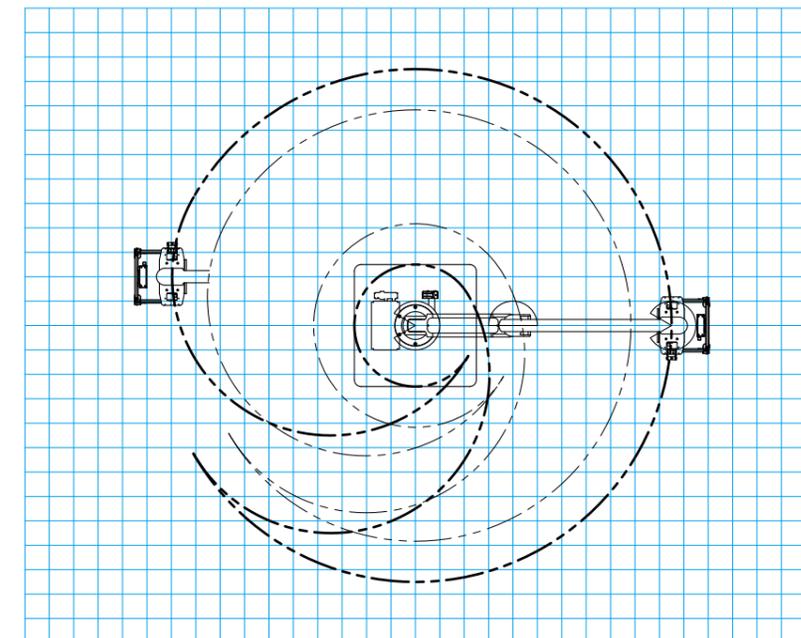
- 包装ロール：
φ350×H350mm
20kg
- パレット：
□1100×H125~
- 積上げ方法：
9個/段×4段積み



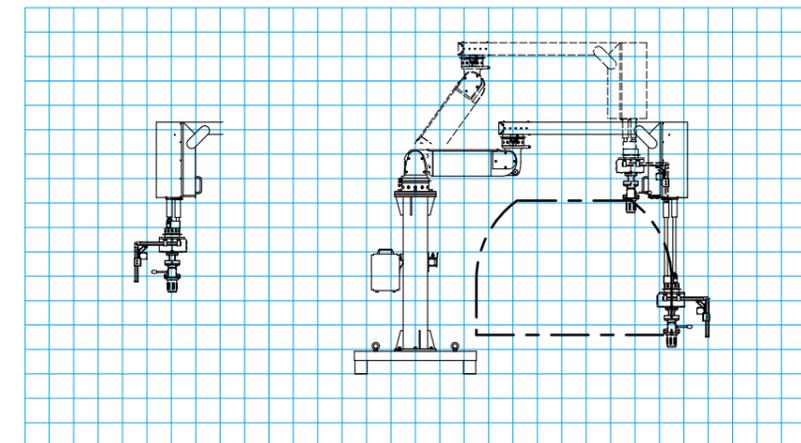
注1) 作業レイアウトは、最大可動半径
から100mm程度内側にオフセット
した位置を目安としてください。
 注2) 実ワークでの確認が必要となります。
ご相談ください。

※[]寸法は、台車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



コンクリート床への固定などの、台車・パレットに搭載しないモデルの製作も可能です。ご相談ください。



パワフルアーム PAW パレタイジング仕様 用途別モデル提案

フックタイプ

様々なワーク形状に適合するフックタイプ

パワフルアーム パレタイジング 用途別モデル提案

フックタイプ

システム仕様

項目	仕様
0.6MPa時 ^{注1} 搬送質量	37kg
0.5MPa時 ^{注1} 搬送質量	15kg
最大搬送質量 ^{注2} (0.63MPa時 ^{注1})	42kg
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	
空気消費量 ^{注3}	35l/min(ANR)	
アタッチメント	フック	
エア供給	φ10×1	
総質量	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(フック)も含めた最大搬送質量です。
 注3) 1往復/min 圧力0.7MPaにおける数値を示しています。

システム構成

項目	形番	
本体	PAW-AZ-N1-110-L-FL フック含む	
台車(選択)	パレット	PAW-CP-N-H-FL
	台車	PAW-CA-N-H-FL
コントローラ	PAW-BHX2-N1-T-FL	

※ ワークを吊り下げる部材(吊具)は本仕様には含まれません

操作仕様
● 起動・待機光電センサ
● 起動・待機ランプ
● 非常停止ボタン
● UPボタン
● バランスロックボタン
● バランスロックランプ

外形寸法図(台車の場合)

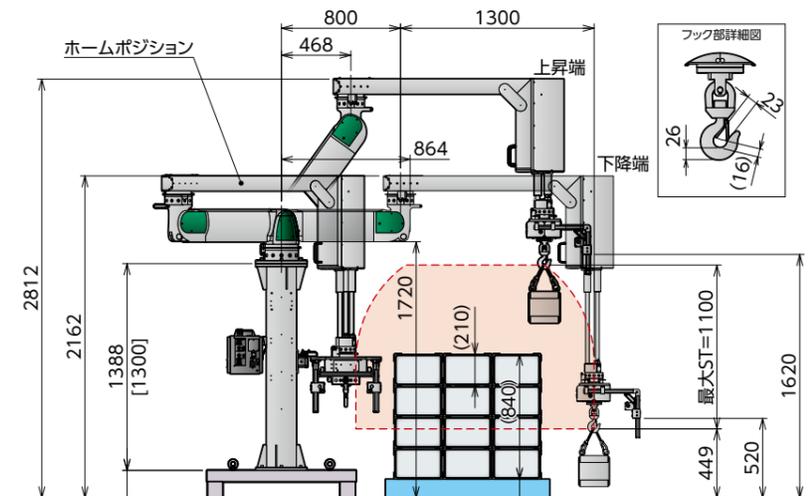
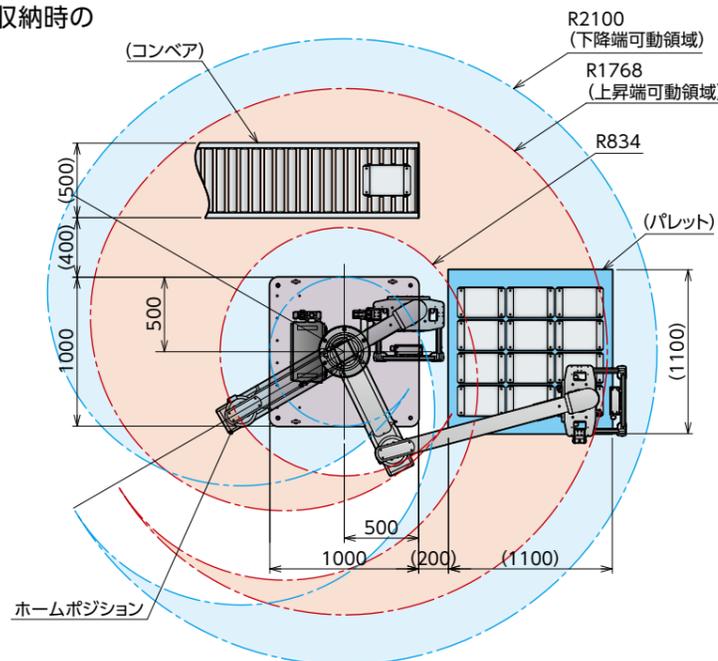
ホームポジションは出荷時及び収納時の姿勢です。

用途

加工機への材料ワークの取付け、取出し、あるいは組立完成品のパレットへの移載補助

ワーク事例

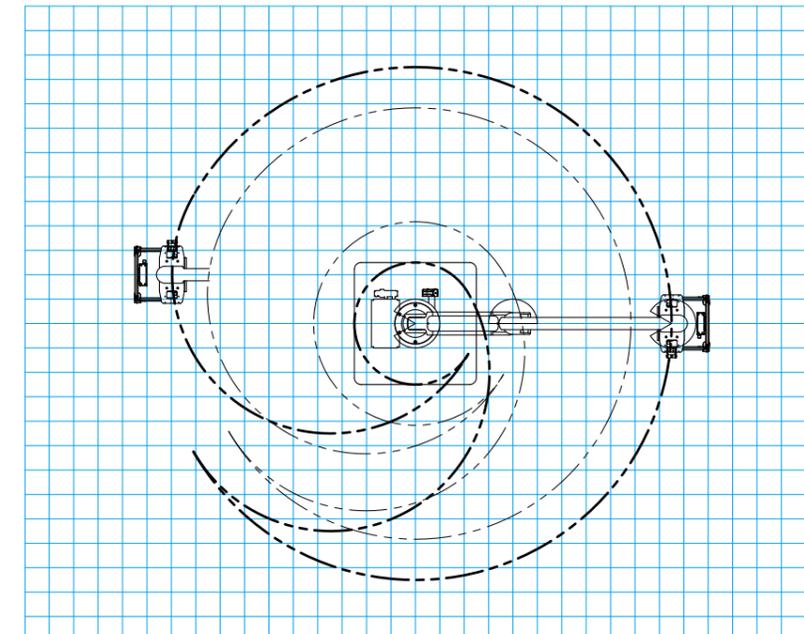
- 加工品：
320×210×210mm、35kg
- パレット：
□1100×H125~
- 積上げ方法：
12個/段×4段積み



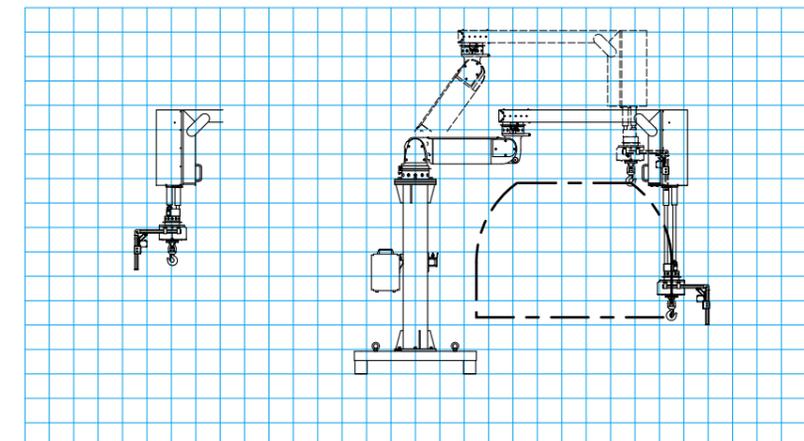
注1) 作業レイアウトは、最大可動半径から100mm程度内側にオフセットした位置を目安としてください。

※[]寸法は、台車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



コンクリート床への固定などの、台車・パレットに搭載しないモデルの製作も可能です。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

⚠ 使用上の注意事項

1 共通

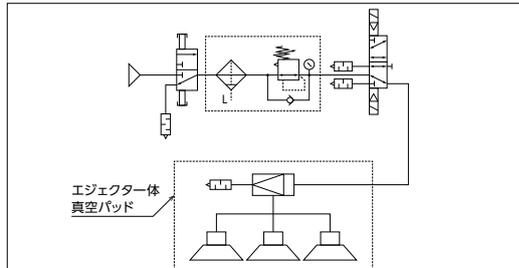
- 上下操作範囲規制、角度規制のために上昇幅や下降端、回転終端にはゴムクッションが内蔵されていますが、衝撃を受け止める構造にはなっていません。上昇端や下降端、回転終端に衝突するような使用はしないでください。
- 納入はチャータ便での荷台渡しとなります。転倒に注意して荷降ろししてください。
- 使用に際しては、「パワフルアームPAWシリーズ(カタログNo.CC-1418)」の注意事項に従ってください。

2 段ボール箱搬送

【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、負圧がなくなるためワークは落下しますので、ご注意ください。
また、電源がOFFした場合、エア源が供給されている場合には保持が可能です。

【真空用エアパネル回路】

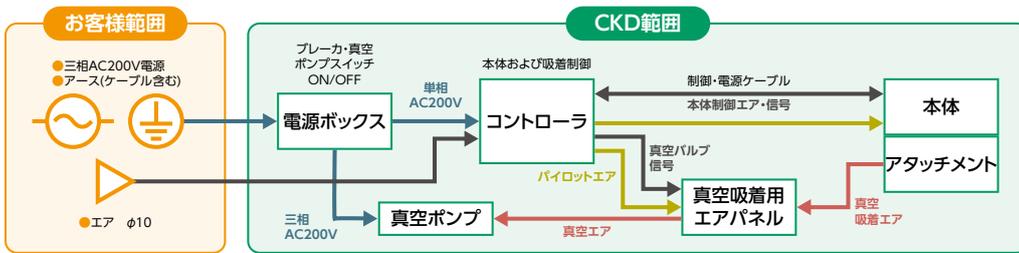


3 袋搬送

【吸着保持の注意事項】

電源・エア源のOFF時には、負圧がなくなるため、ワークは落下しますのでご注意ください。

【電源・真空ポンプについて】



4 一斗缶搬送

【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。

5 ロール搬送

【内径クランプ保持の注意事項】

本仕様のクランプは、エア源ONで電源OFFした場合は、クランプ状態を維持、またクランプ用シリンダへのエアはブロック状態となり、短時間ですが保持状態を維持します。

アタッチメントは各種用意しています。選定は相談ください。

- 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。

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.

CKD Corporation

<Website>

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

本社・工場
東京オフィス
大阪オフィス

〒485-8551 愛知県小牧市応時2-250
〒105-0013 東京都港区浜松町 1-31-1 (文化放送メディアプラス4階)
〒532-0003 大阪府大阪市淀川区宮原4丁目2-10 (PMO EX新大阪6階)

TEL(0568)77-1111 FAX(0568)77-1123
TEL(03)5402-3620 FAX(03)5402-0120
TEL(06)6396-9630 FAX(06)6396-9631

- このカタログに掲載の仕様および外観を、改善のため予告なく変更することがあります。
 - Specifications are subject to change without notice.
- © CKD Corporation 2024 All copy rights reserved.

お客様技術相談窓口

フリーアクセス ☎0120-771060
受付時間 9:00~12:00/13:00~17:00
(土日、休日除く)

2024.8.DBC