

填写示例 1

PAW 订购单(基本规格)

日期

营业所名称

公司名称

地址/〒

经办人

部门负责人

经办人

1. 请填写现有作业内容和PAW使用目的。

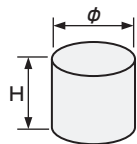
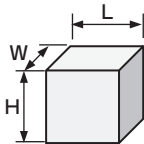
(作业内容) 将工件从工件搬送推车放入至立式加工中心以及将加工后的工件取出作业。

(使用目的) 工序安全化、防止工伤。

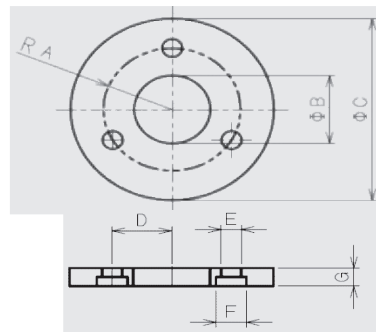
2. 移栽工件形状/重量/种类

(1) 高度 H = **G** mm
(2) 宽度 W = mm
(3) 纵深 L = mm
(4) 直径 ϕ = **C** mm
(5) 重量 **20** kg
(6) 种类 **1** 种类

形状尺寸图示例



请添附(绘制)形状尺寸图。



※存在多个工件时, 请另行添附尺寸图。

3. PAW 前端附件

■制作

(**CKD**) · 客户) ※ CKD制作时, 需要工件外形详图。

■夹持方式

货叉 · **卡爪** · 真空吸盘 · 其他()

■概略重量

约 kg 客户制作时

4. PAW 控制箱

■制作

(**要**) · 不要)

■控制方式

(手动调压控制方式 · **自动调压控制方式**)

5. PAW 动力源

■供气压力 **0.5** MPa

■电 源 **AC100** V

※供气压力处请填写客户可供给的压力。

6. PAW 安装方法

■ **地面固定** · 地面移动(推车) · 其他()

7. PAW 使用环境

■水滴(有 · **无**) ■粉尘(有 · **无**) ■其他()

8. PAW 使用频率

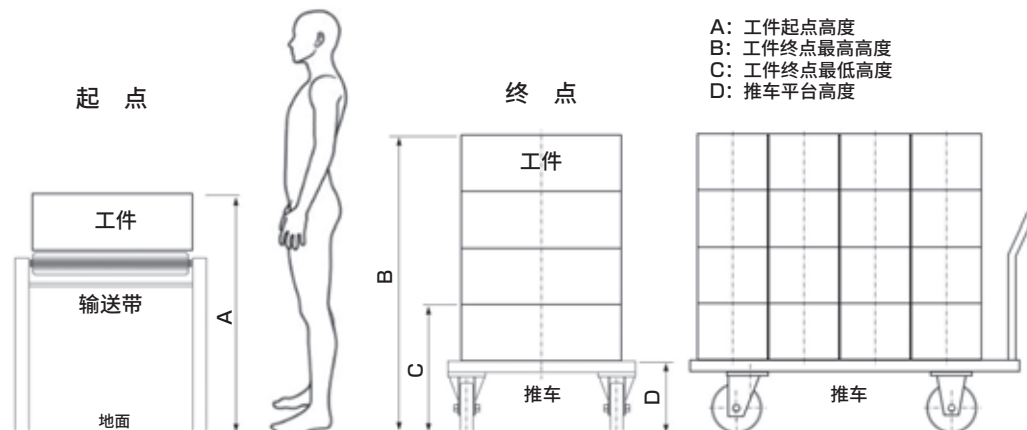
■ **20** 次/天 **20** 天/月

9. 作业布局

考虑机械臂轴的构成, 需要确认其在上下、水平方向的必要活动范围, 因此请提供可判断工件起点和终点位置的布局尺寸图。※如有图纸等请添附。

下图为起点、终点高度位置的布局尺寸图示例。

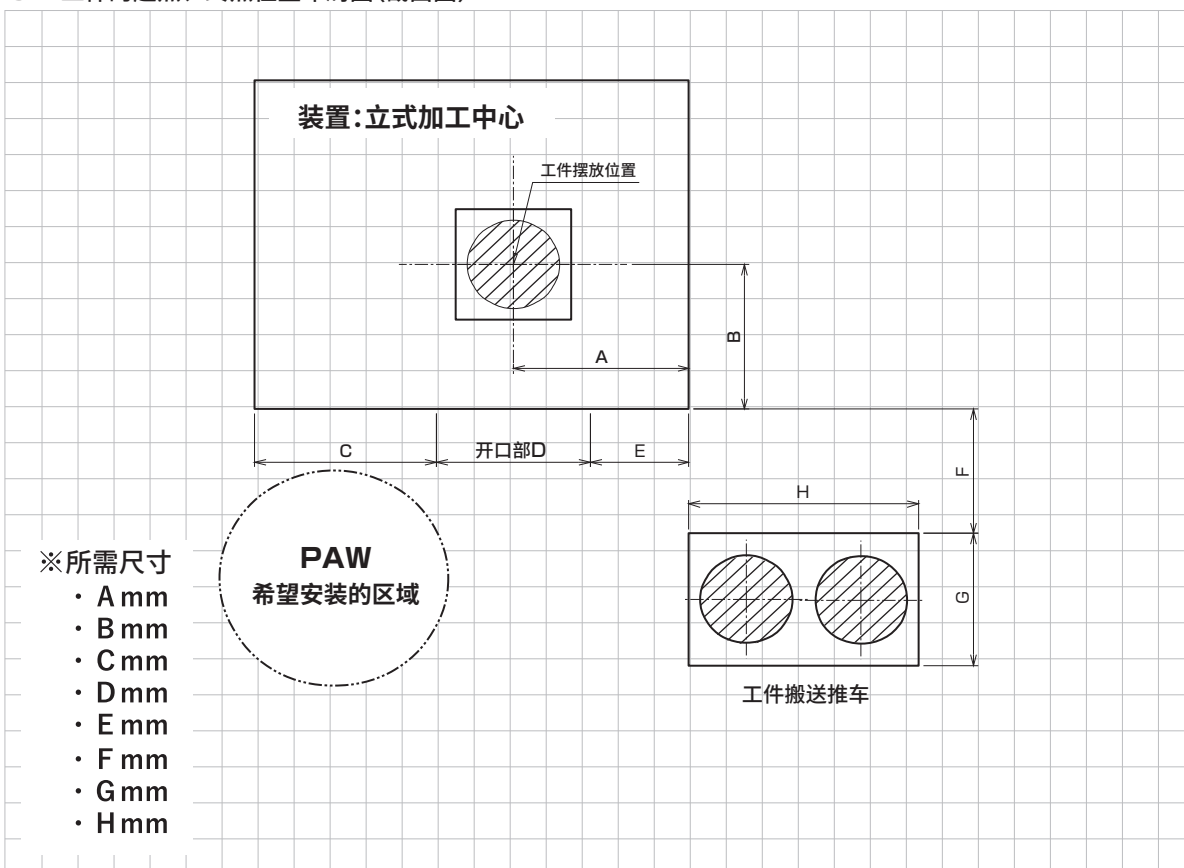
作业(卸下输送带上的工件, 在搬送推车上堆码4列4层)起点、终点高度布局图



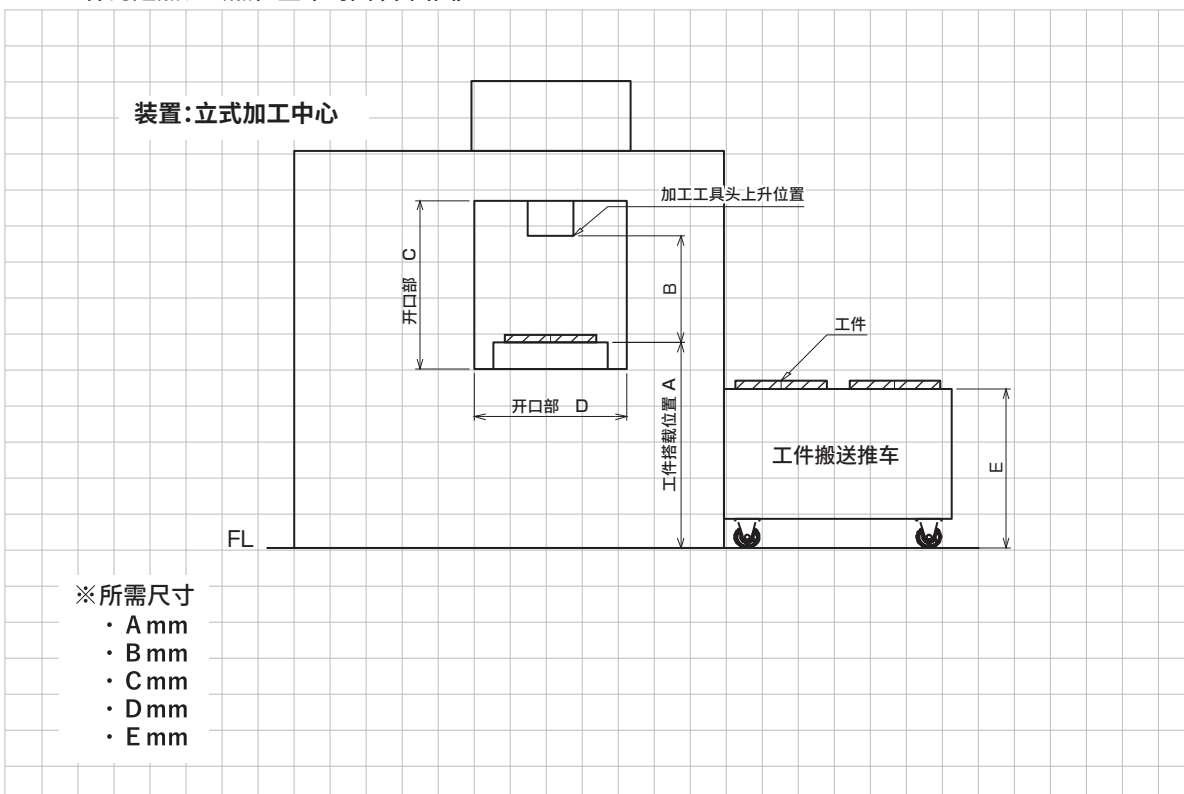
填写示例 1

PAW 订购单(作业布局图)

9-1.工件的起点、终点位置布局图(截面图)



9-2.工件的起点、终点位置布局图(平面图)



请在布局图中记入详细尺寸(含外围设备)。

10.补充及特别记载事项

放入工件时:工件推车→立式加工中心

取出工件时:立式加工中心→工件推车

可变更搬运推车安装位置

填写示例 2 (码垛堆积)

PAW 订购单(基本规格)

日 期

营业所名称

公司名称

地址/〒

经办人

部门负责人

经办人

1. 请填写现有作业内容和PAW使用目的。

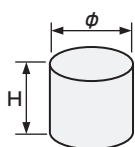
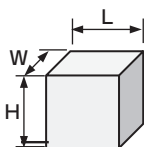
(作业内容) 对从输送带送出的工件进行码垛堆积的作业。

(使用目的) 工序安全化、防止工伤、引进女性作业人员。

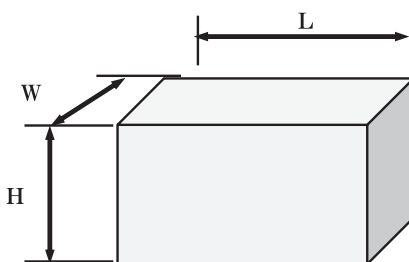
2. 转载工件形状/重量/种类

(1) 高度 H = 250 mm
(2) 宽度 W = 280 mm
(3) 纵深 L = 350 mm
(4) 直径 ϕ = mm
(5) 重量 20 kg
(6) 种类 1 种类

形状尺寸图示例



请添附(绘制)形状尺寸图。



纸箱

※存在多个工件时, 请另行添附尺寸图。

3. PAW 前端附件

■制 作

(CKD) · 客户) ※ CKD制作时, 需要工件外形详图。

■夹持方式

货叉 · 卡爪 · 真空吸盘 · 其他()

■概略重量

约 kg 客户制作时

4. PAW 控制箱

■制 作

(要) · 不要)

■控制方式

(手动调压控制方式 · 自动调压控制方式)

5. PAW 动力源

■供气压力 0.6 MPa

■电 源 AC100 V

※供气压力处请填写客户可供给的压力。

6. PAW 安装方法

■地面固定 · 地面移动(推车) · 其他()

7. PAW 使用环境

■水滴(有 · 无) ■粉尘(有 · 无) ■其他()

8. PAW 使用频率

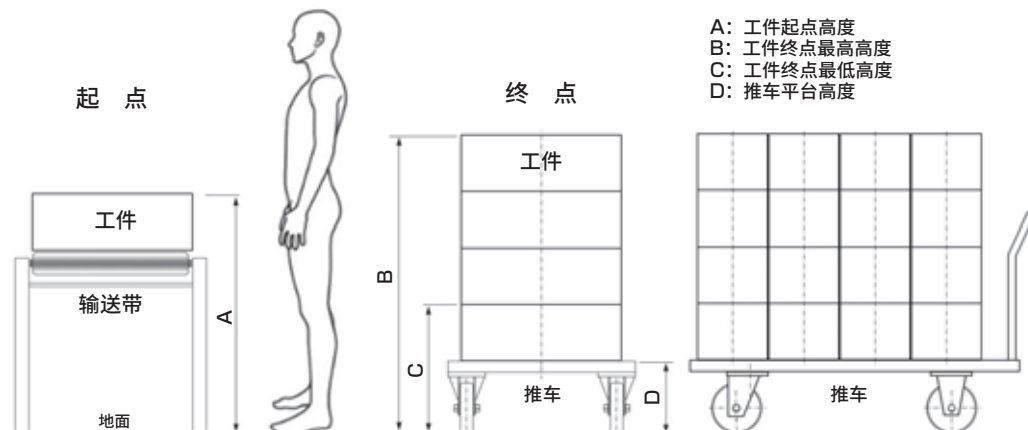
■ 200 次/天 20 天/月

9. 作业布局

考虑机械臂轴的构成, 需要确认其在上下、水平方向的必要活动范围, 因此请提供可判断工件起点和终点位置的布局尺寸图。※如有图纸等请添附。

下图为起点、终点高度位置的布局尺寸图示例。

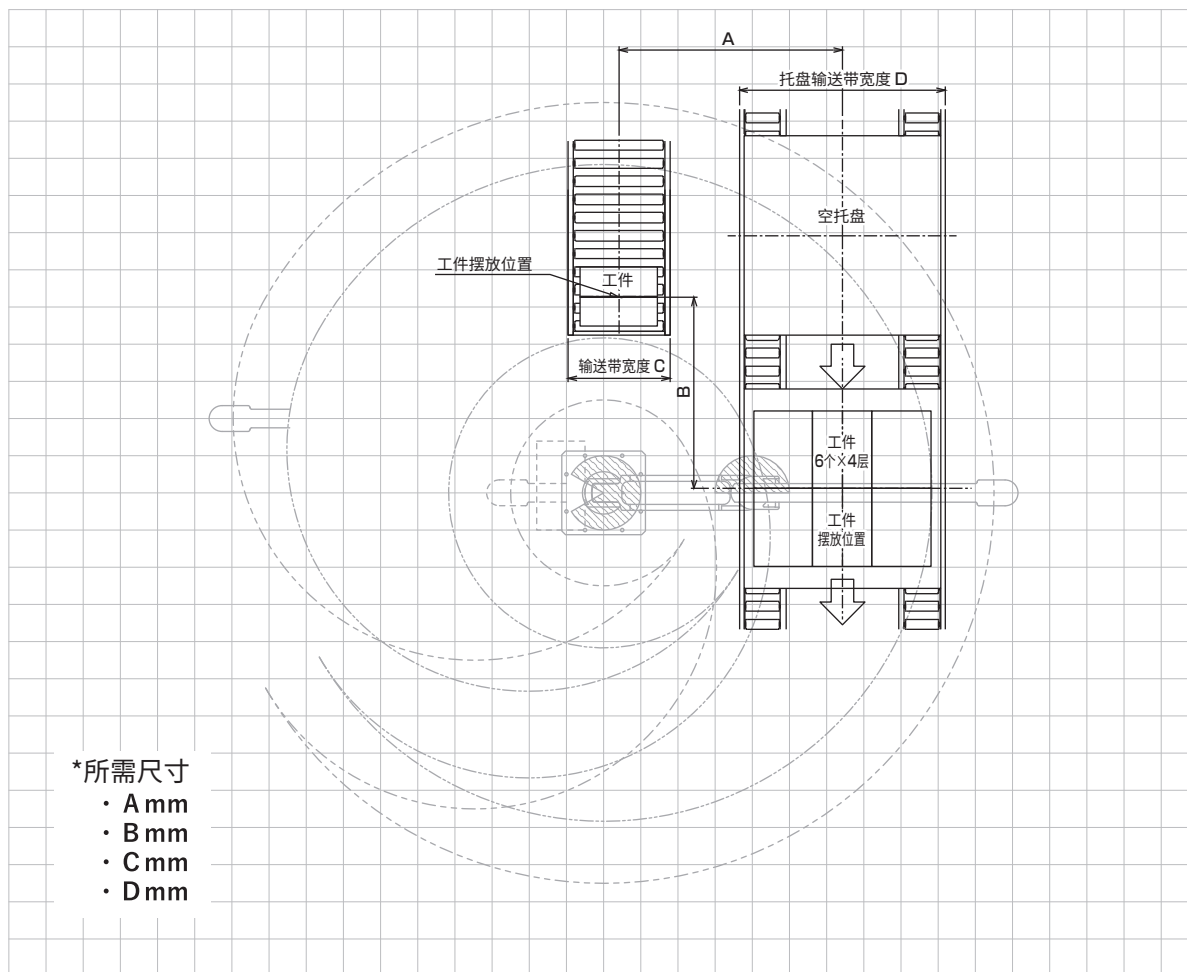
作业(卸下输送带上的工件, 在搬送推车上堆码4列4层)起点、终点高度布局图



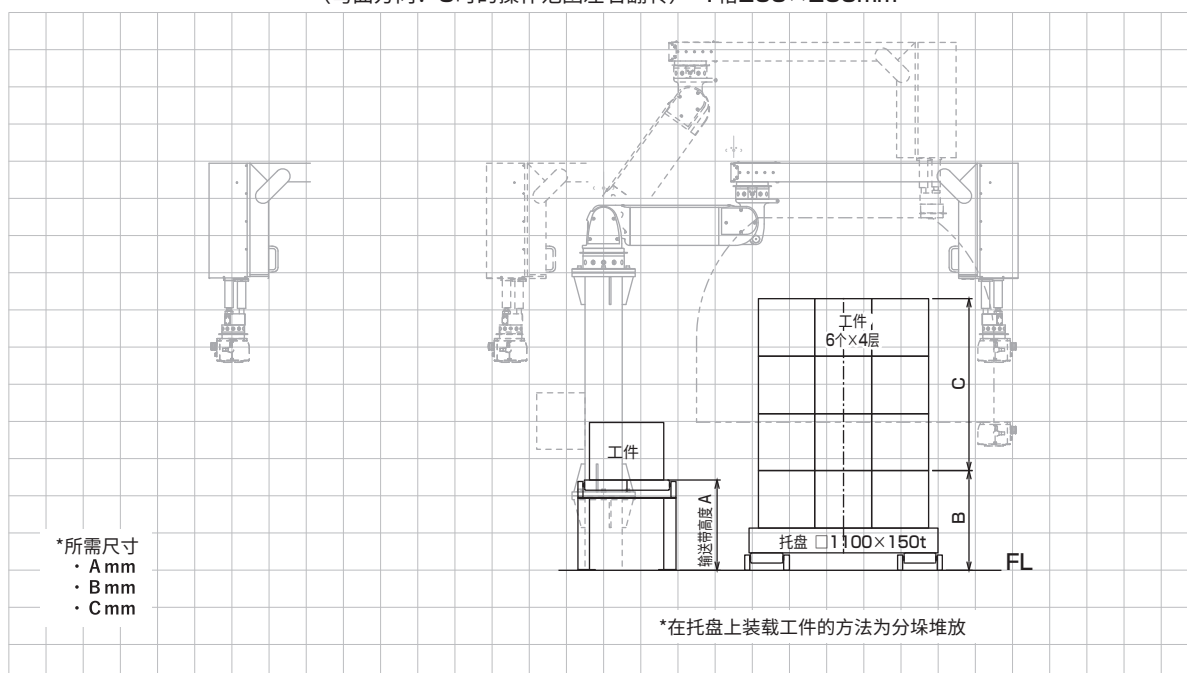
填写示例 2 (码垛堆积)

码垛堆积系统 订购单(作业布局图)

●PAW-AZ-110



----- 为下降端的操作范围 - - - - - 为上升端的操作范围 (弯曲方向: 无符号时)
(弯曲方向: C时的操作范围左右翻转) 1格200×200mm



PAW 订购单(基本规格)

日 期
营业所名称

公司名称
地址/☎
经办人

部门负责人	经办人

1. 请填写现有作业内容和PAW使用目的。

2. 转载工件形状/重量/种类

(1) 高度 H =		mm
(2) 宽度 W =		mm
(3) 纵深 L =		mm
(4) 直径 ϕ =		mm
(5) 重量		kg
(6) 种类		种类

形状尺寸图示例

请添附(绘制)形状尺寸图。

※存在多个工件时，请另行添附尺寸图。

3. PAW 前端附件

■制 作 (CKD · 客户) ※ CKD制作时，需要工件外形详图。
■夹持方式 货叉 · 卡爪 · 真空吸盘 · 其他()
■概略重量 约 kg 客户制作时

4. PAW 控制箱

■制 作 (要 · 不要)
■控制方式 (手动调压控制方式 · 自动调压控制方式)

5. PAW 动力源 ■供气压力 MPa ■电 源 V

※供气压力处请填写客户可供给的压力。

6. PAW 安装方法 ■地面固定 · 地面移动(推车) · 其他()

7. PAW 使用环境 ■水滴(有 · 无) ■粉尘(有 · 无) ■其他()

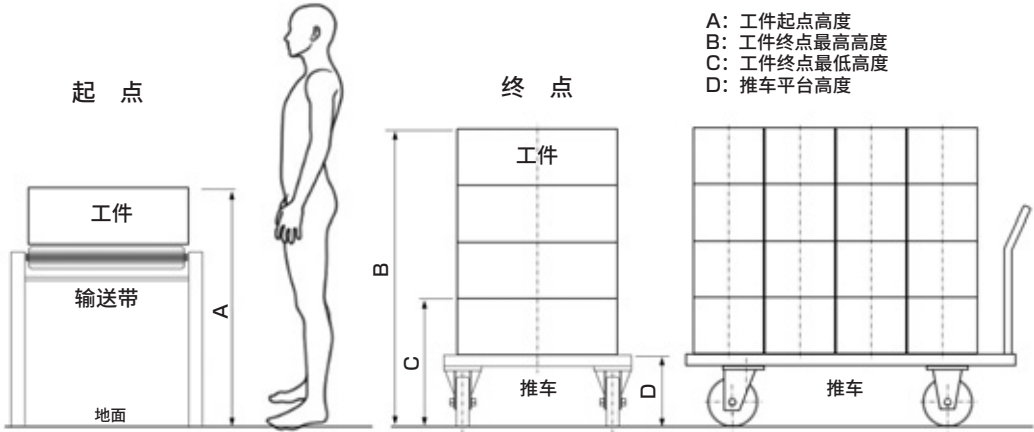
8. PAW 使用频率 ■ 次/天 天/月

9. 作业布局

考虑机械臂轴的构成，需要确认其在上下、水平方向的必要活动范围，因此请提供可判断工件起点和终点位置的布局尺寸图。※如有图纸等请添附。

下图为起点、终点高度位置的布局尺寸图示例。

作业(卸下输送带上的工件，在搬送推车上堆码4列4层)起点、终点高度布局图



PAW订购单(作业布局图)

9-1.工件的起点、终点位置布局图(截面图)

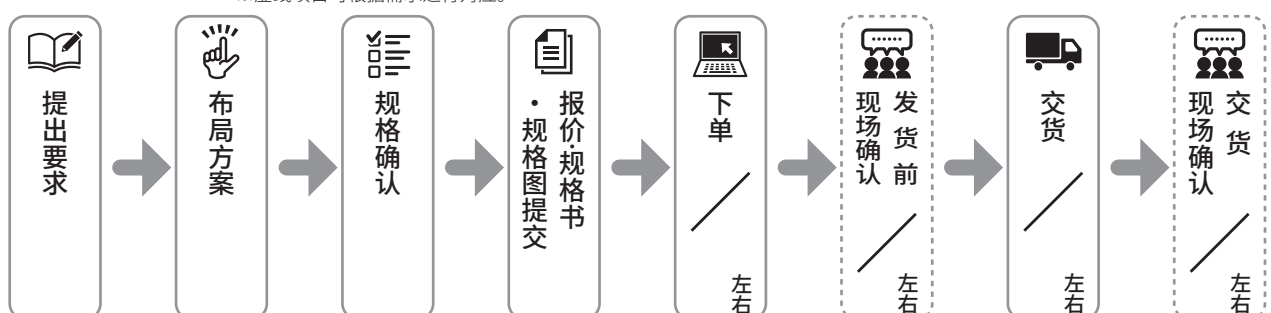
9-2.工件的起点、终点位置布局图(平面图)※如需配置机械臂,请一并记入

请在布局图中記入详细尺寸(含外围设备)。

10.补充及特别记载事项

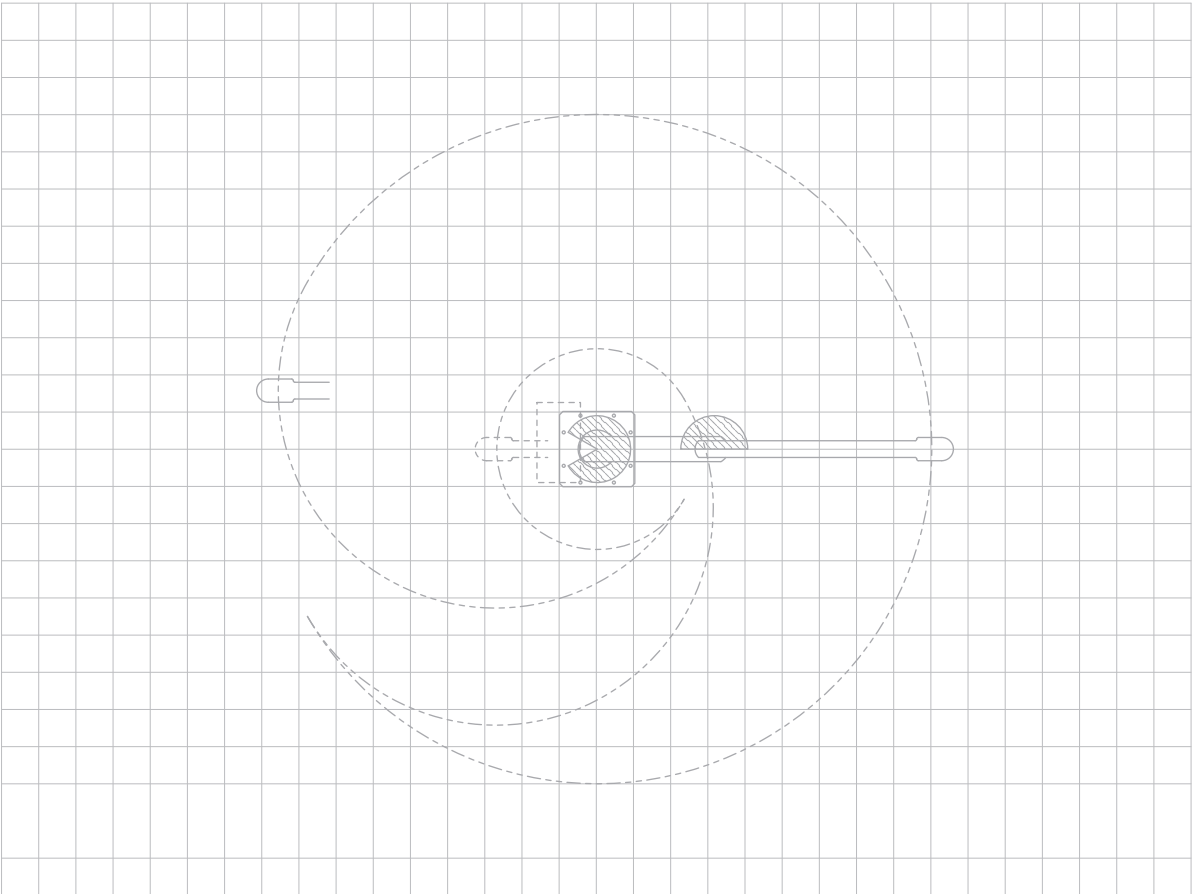
订购流程

※填写的日程仅供参考之用。
※根据情况，有时无法满足希望的日程。
※虚线项目可根据需求进行对应。

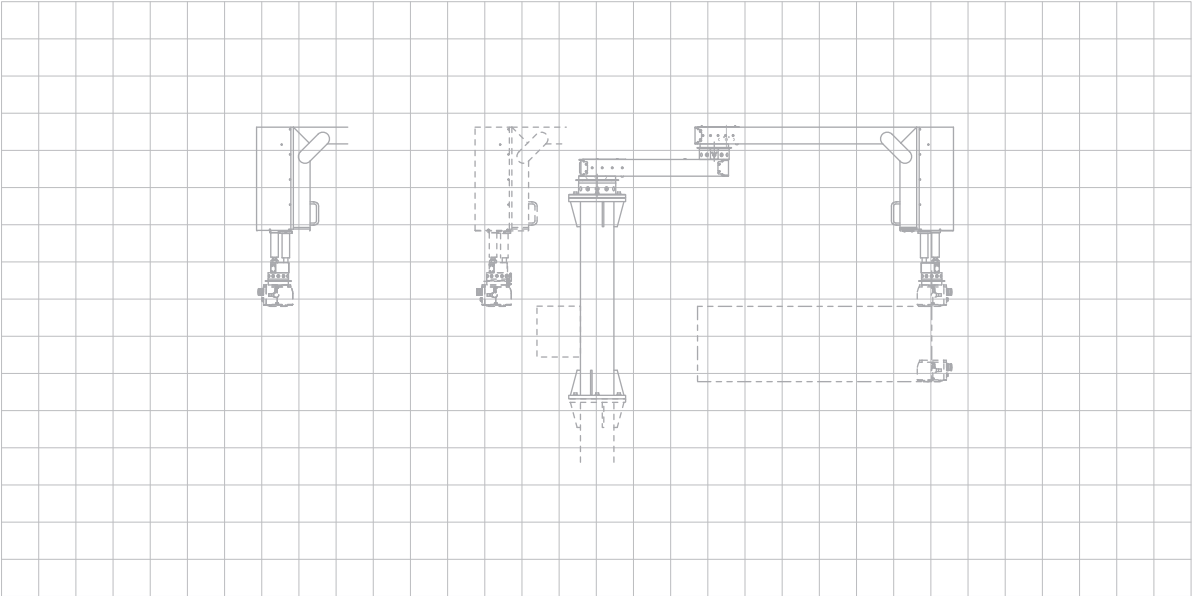


码垛堆积系统 订购单(作业布局图)

●PAW-AS-45

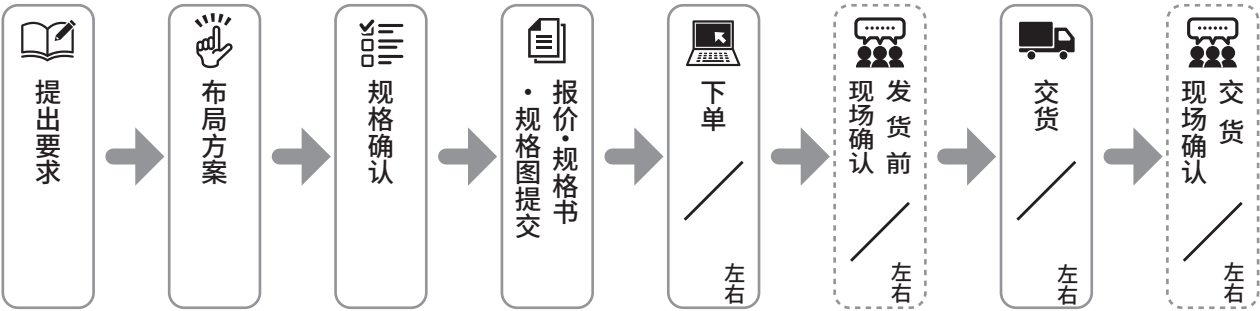


----- 为操作范围（弯曲方向：无符号时 弯曲方向：C时的操作范围左右翻转）
1格200×200mm



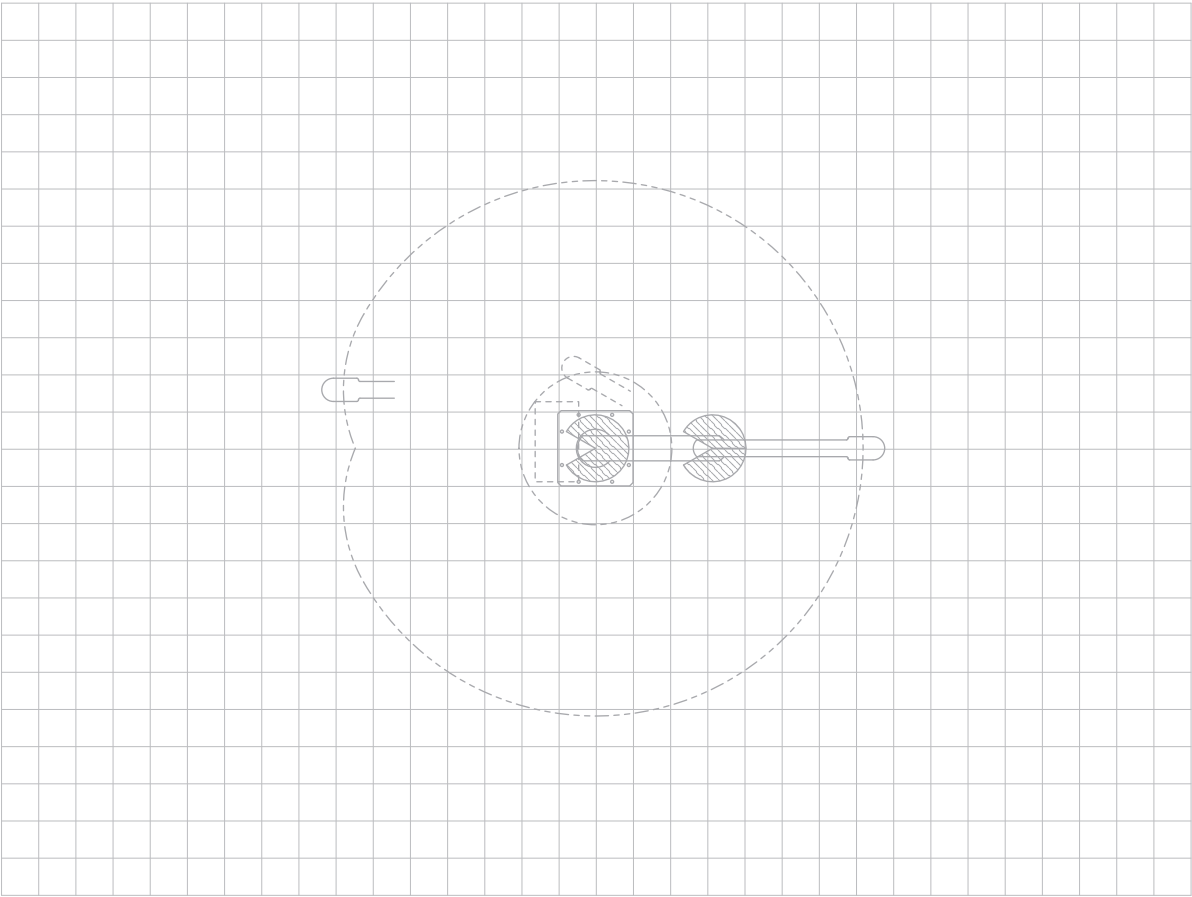
※填写的日程仅供参考之用。
※根据情况，有时无法满足希望的日程。
※虚线项目可根据需求进行对应。

订购流程

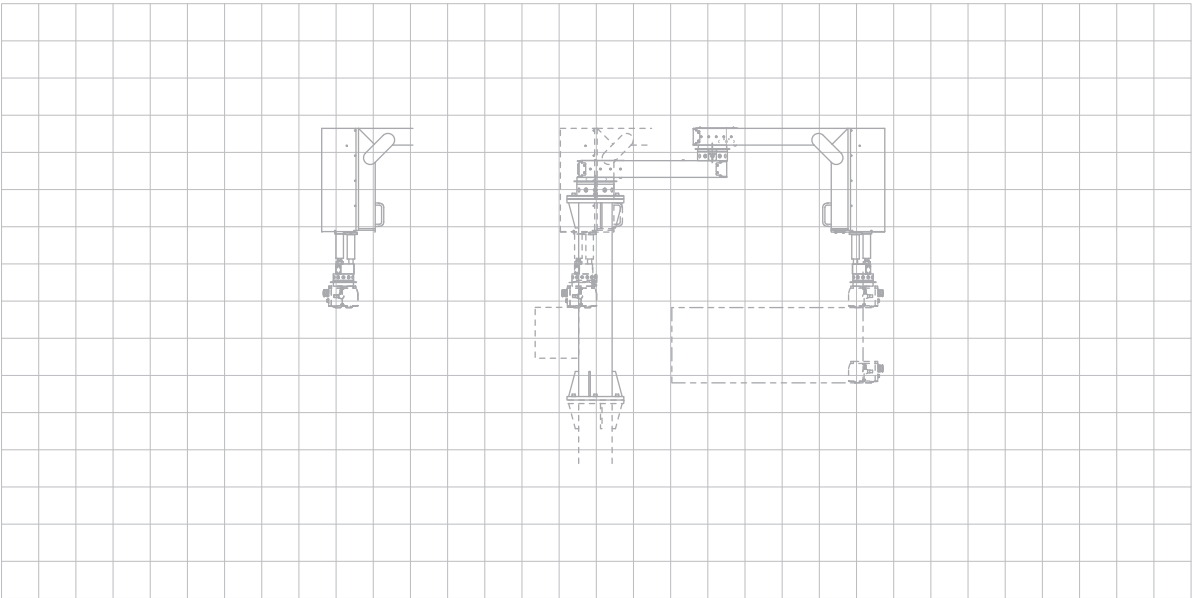


码垛堆积系统 订购单(作业布局图)

●PAW-AS-45-S

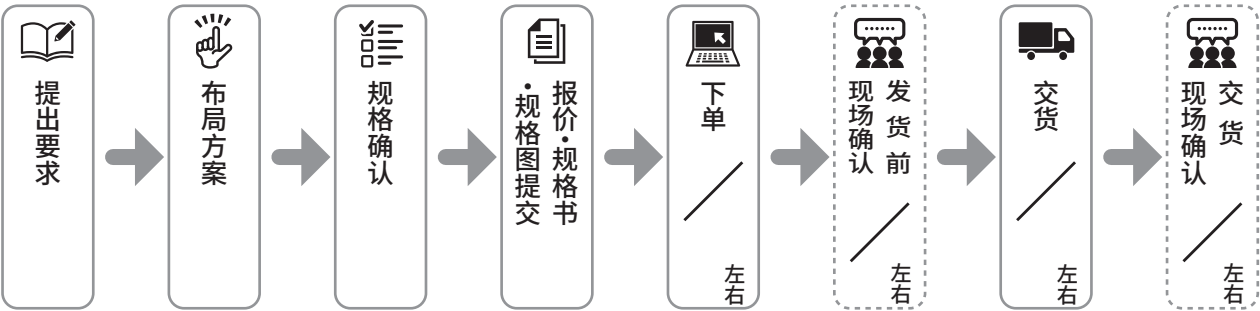


----- 为操作范围 1格200×200mm



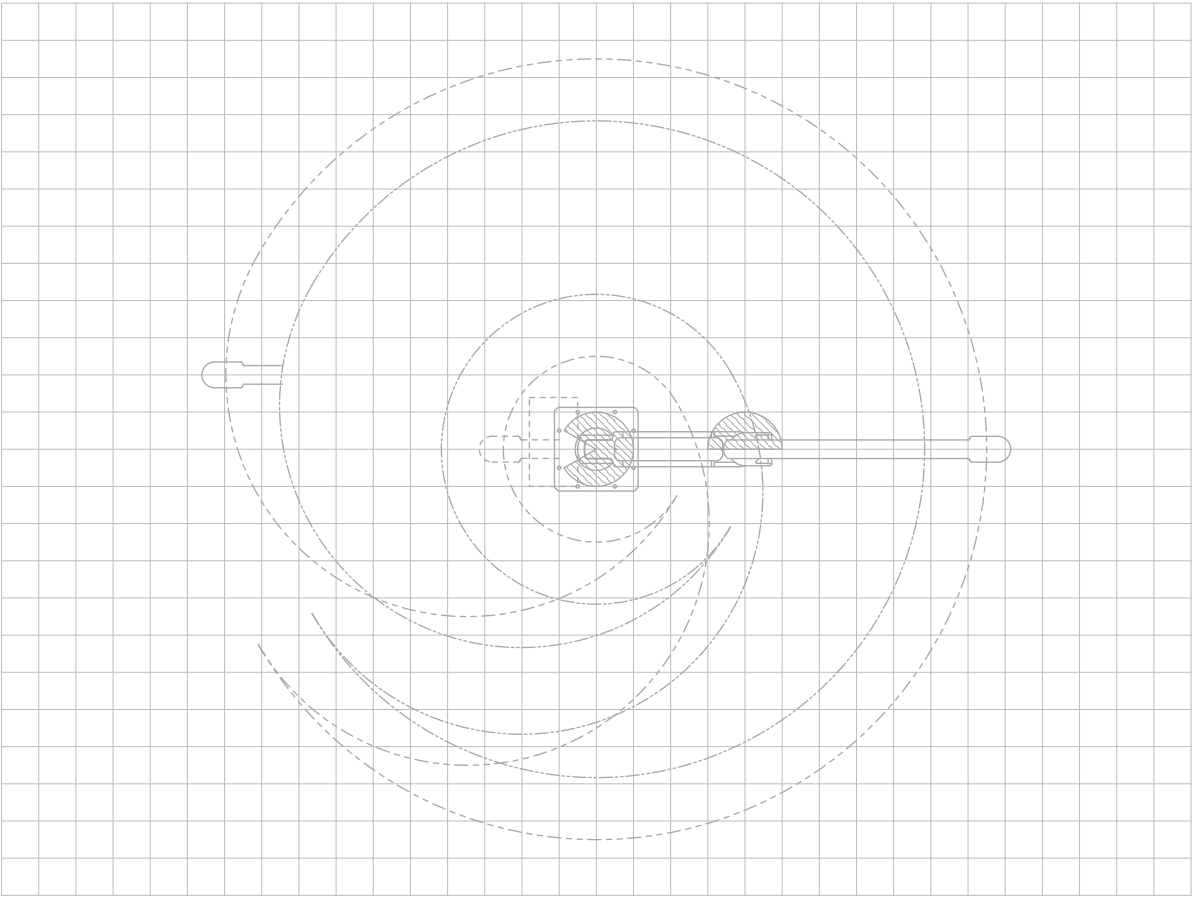
订购流程

※填写的日程仅供参考之用。
※根据情况，有时无法满足希望的日程。
※虚线项目可根据需求进行对应。

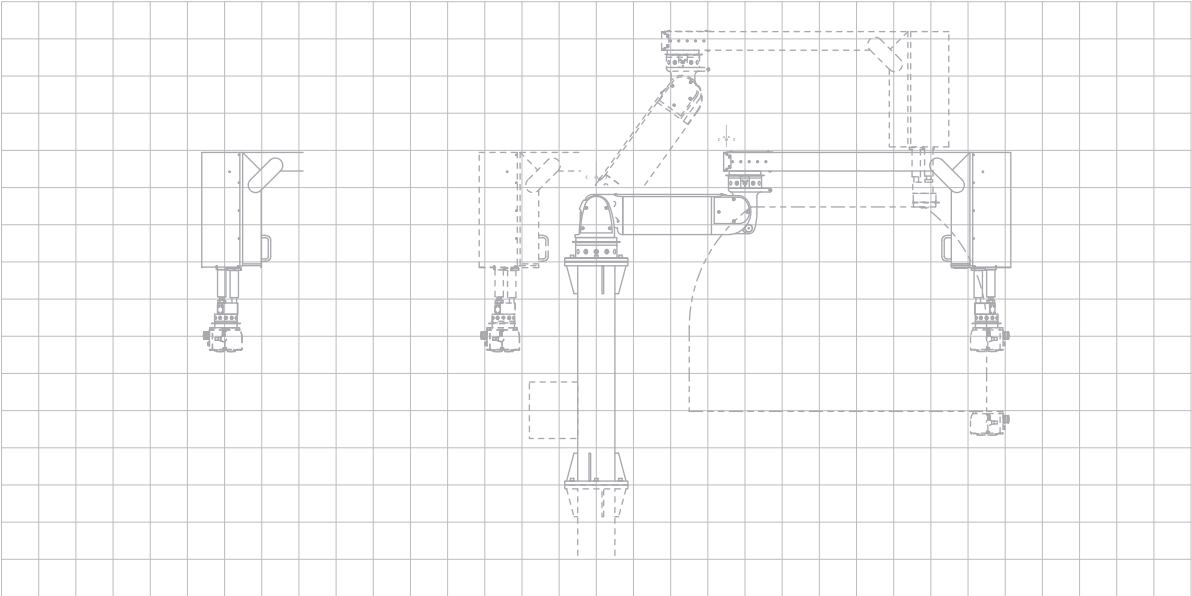


码垛堆积系统 订购单(作业布局图)

●PAW-AZ-110

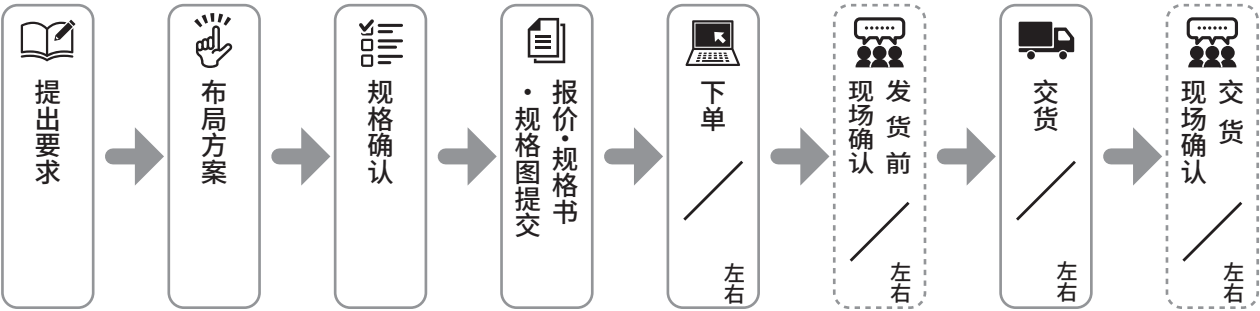


----- 为下降端的操作范围 ————— 为上升端的操作范围（弯曲方向：无符号时）
（弯曲方向：C时的操作范围左右翻转） 1格200×200mm



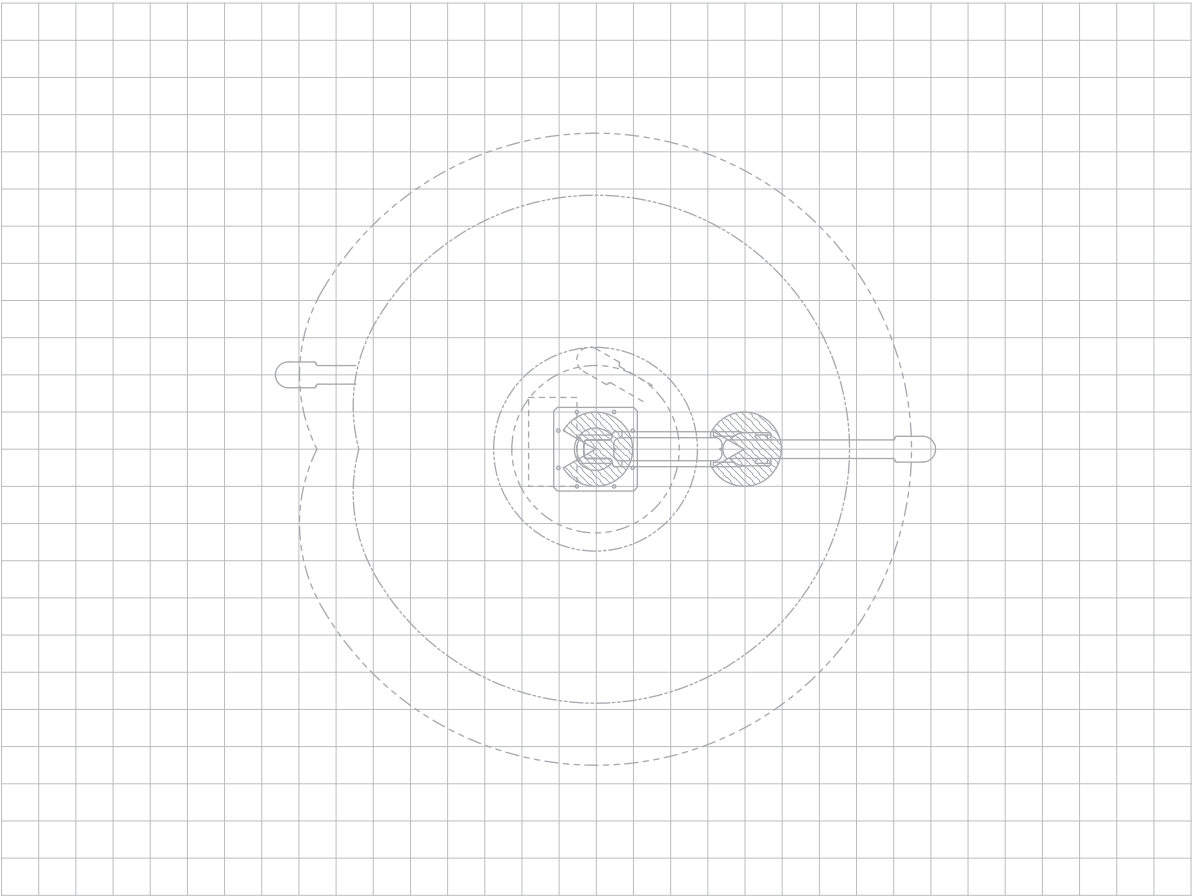
※填写的日程仅供参考之用。
※根据情况，有时无法满足希望的日程。
※虚线项目可根据需求进行对应。

订购流程

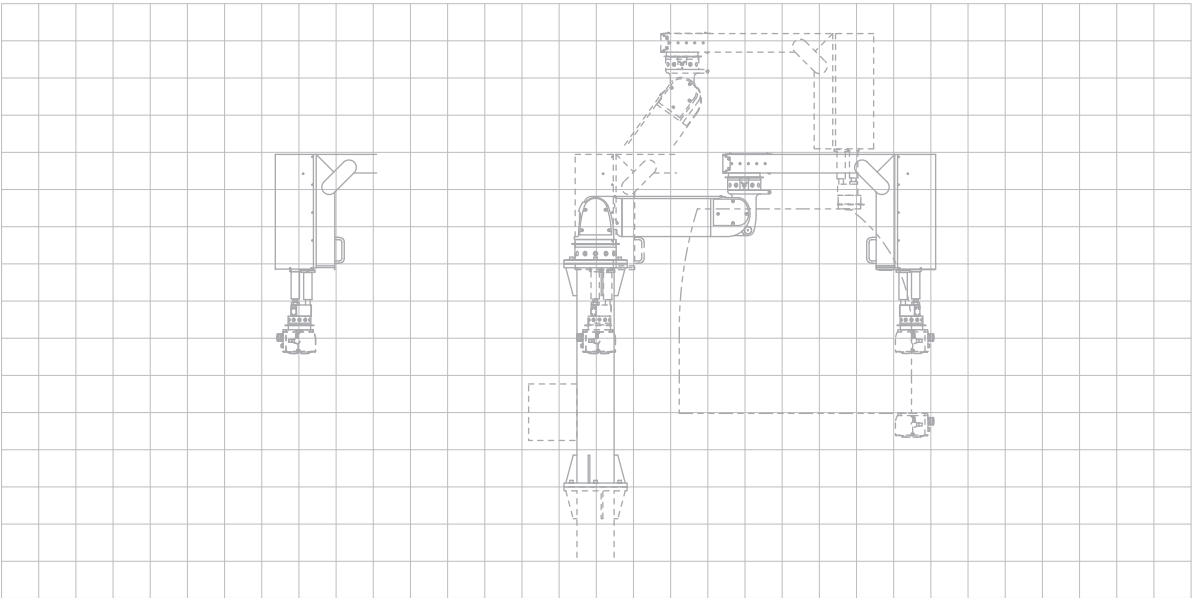


码垛堆积系统 订购单(作业布局图)

●PAW-AZ-110-S



----- 为下降端的操作范围 - - - - - 为上升端的操作范围 1格200×200mm



订购流程

※填写的日程仅供参考之用。
※根据情况，有时无法满足希望的日程。
※虚线项目可根据需求进行对应。

