

LIMPIO

Escribe

Fila de producto

ROBOTS LIMPIOS

Adecuado para trabajos relacionados con componentes electrónicos, alimentos y unidades médicas en salas blancas.

Se logra una alta estructura de sellado, prevención de la generación de polvo y mejora de la eficiencia de succión.

Se establecen tanto el alto grado de limpieza como el alto rendimiento. Los robots limpios contribuyen a la automatización y la mano de obra ahorro de sistemas de producción en salas blancas.



Se lograron tanto un alto grado de limpieza como un alto rendimiento. Se agregaron robots limpios de un solo eje, cartesianos y SCARA al fila de producto.

Robots SCARA limpios

Tipo YK-XGC / XC

La ranura del eje Z está cubierta con fuelles hechos de materiales con baja generación de polvo y otras partes deslizantes están completamente selladas. Los arneses también se incorporan por completo y el interior del robot se aspira desde la parte trasera de la base para evitar la generación de polvo.

- Largo del brazo: 180 mm hasta 1000 mm
- Cantidad de succión: 30 hasta 60 Nℓ /min.
- Grado de limpieza: CLASE ISO3 (ISO14644-1)
CLASE 10 (FED-STD-209D)
- Carga útil máxima: 20 kg



PUNTO 1

La estructura de fuelle vertical mejora la confiabilidad del rendimiento limpio.

Como se utiliza una estructura sin cinturón, no se produce la generación de polvo causado por el cinturón. Además, como el tipo YK-XGC se renovó a una estructura, en la que los fuelles se instalan en el eje Z verticalmente, se mejoró aún más la confiabilidad del rendimiento limpio.

Nota. Excepto de YK500XC a YK1000XC



PO INT 2

Alta durabilidad

Como se utiliza una estructura sin cinturón, el robot se puede operar sin preocuparse por el alargamiento del cinturón y el cambio secular. Nota. Además, los fuelles instalados en el eje Z utilizan material con alta durabilidad para garantizar el rendimiento de durabilidad.

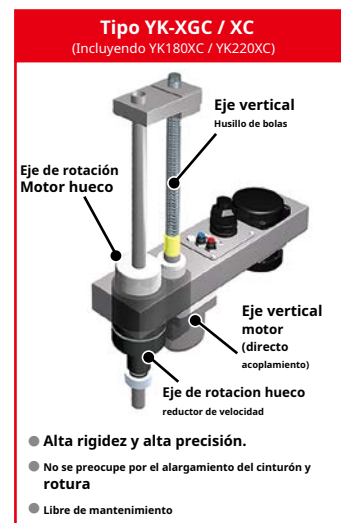
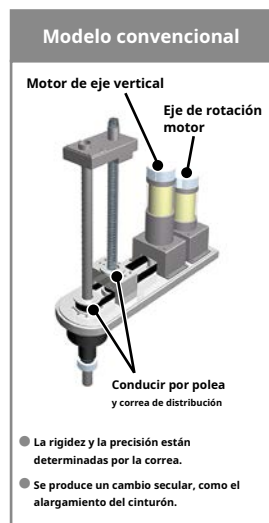
Nota. Excepto de YK500XC a YK1000XC

PO INT 3

La estructura completamente sin cinturón mejora la rigidez.

Se logró una estructura completamente sin cinturón utilizando una estructura de acoplamiento directo del eje ZR. Como un reductor de velocidad está acoplado al eje de rotación de la punta, el momento de inercia tolerable del eje R es muy alto y el movimiento a alta velocidad es posible incluso con una pieza de trabajo pesada o una pieza de trabajo muy desplazada.

Nota. Excepto de YK500XC a YK1000XC



Escribe	Modelo	Longitud del brazo máxima (mm)	carga útil (kg)	Tiempo de ciclo estándar (segundo.)	Estructura sin cinturón	Página
Tipo extra pequeño	YK180XC	180	1.0	0,42	○	P.486
	YK220XC	220		0,45	○	P.487
Tipo pequeño	YK250XGC	250	4.0	0,50	○	P.488
	YK350XGC	350		0,52	○	P.490
	YK400XGC	400		0,50	○	P.492
Tipo medio	YK500XC	500	10.0	0,53	-	P.496
	YK500XGLC	500	4.0	0,66	○	P.494
	YK600XC	600	10.0	0,56	-	P.499
	YK600XGLC	600	4.0	0,71	○	P.497
Tipo grande	YK700XC	700	20,0	0,57	-	P.500
	YK800XC	800			-	P.501
	YK1000XC	1000			-	P.502

Robots limpios de un solo eje

Tipo FLIP-XC

P.466

Los robots tipo FLIP-XC son robots de un solo eje "serie FLIP-X" con especificaciones de sala limpia. Según las aplicaciones, se puede seleccionar un robot óptimo entre 14 modelos, desde un modelo ligero y compacto hasta un modelo grande con una carga útil máxima de 120 kg. Como se proporciona una junta de aire para succión como equipo estándar, se utiliza grasa con características generadoras de polvo bajas y láminas de acero inoxidable con una excelente durabilidad se utilizan para la superficie de la mesa deslizante, se logra un alto grado de limpieza.

- Carrera: 50 hasta 2050 mm
- Cantidad de succión: 15 hasta 90 Nℓ /min.
- Grado de limpieza: CLASE10 Nota
- Carga útil máxima: 120 kg (cuando se instala horizontalmente)

Nota. C4L / C4LH, C5L / C5LH y C6L son CLASE ISO3 (ISO14644-1).



PUNTO

Excelente capacidad de mantenimiento.

Para los modelos C4L a C6L, quitar los tornillos del panel lateral del deslizador permitirá reemplazar el rodillo interior sin quitar la herramienta. Para los modelos C8 a C20, incluso cuando se utiliza la estructura de acoplamiento directo, el motor o el husillo de bolas se pueden reemplazar individualmente.



Modelo	Tamaño (mm) <small>Nota</small>	Plomo (mm)	Carga útil máxima (kg)		Spe máximo (mm / seg.)		
			Horizontal	Vertical			
C4L C4LH	W45 × H55	12	4.5	1.2	720	50 hasta 400	C4L: P.466 C4LH: P.467
		6	6	2.4	360		
		2	6	7.2	120		
C5L C5LH	W55 × H65	20	3	-	1000	50 hasta 800	C5L: P.468 C5LH: P.469
		12	5	1.2	800		
		6	9	2.4	400		
C6L	W65 × H65	20	10	-	1000	50 hasta 800	P.470
		12	12	4	800		
		6	30	8	400		
C8	W80 × H75	20	12	-	1000	150 hasta 800	P.471
		12	20	4	720		
		6	40	8	360		
C8L	W80 × H75	20	20	4	1000	150 hasta 1050	P.472
		10	40	8	600		
		5	50	directo	300		
C8LH	W80 × H75	20	30	-	1000	150 hasta 1050	P.473
		10	60	-	600		
		5	80	-	300		
C10	W104 × H85	20	20	4	1000	150 hasta 1050	P.474
		10	40	10	500		
		5	60	20	250		
C14	A136 × A96	20	30	4	1000	150 hasta 1050	P.475
		10	55	10	500		
		5	80	20	250		
C14H	A136 × A96	20	40	8	1000	150 hasta 1050	P.476
		10	80	20	500		
		5	100	30	250		
C17	W168 × H114	20	80	15	1000	250 hasta 1250	P.477
		10	120	35	600		
C17L	W168 × H114	50	50	10	1000	1150 hasta 2050	P.478
C20	W202 × H117	20	120	25	1000	250 hasta 1250	P.479
		10	-	45	500		

Nota 1. El tamaño muestra el tamaño de sección transversal máximo aproximado.

Robots limpios de un solo eje

Tipo SSC (TRANSERVO)

P.463

Los robots tipo SSC son robots de un eje motor paso a paso "serie TRANSERVO" con especificaciones de sala limpia. El uso de un método de control vectorial desarrollado recientemente logra la función y el rendimiento equivalentes al servomotor a un bajo costo incluso utilizando el motor paso a paso. Como se proporciona una junta de aire para succión como equipo estándar, se utiliza grasa con características generadoras de polvo bajas y láminas de acero inoxidable con un Se utiliza una excelente durabilidad para la superficie de la mesa deslizante, se logra un alto grado de limpieza.

- Carrera: 50 hasta 800 mm
- Cantidad de succión: 15 hasta 80 Nℓ /min.
- Grado de limpieza: CLASE10
- Carga útil máxima: 12 kg (cuando se instala horizontalmente)



Modelo	Tamaño (mm) <small>Nota 1</small>	Plomo (mm)	Carga útil máxima (kg)		Velocidad máxima (mm / seg.)	Carrera (mm)	Página
			Horizontal	Vertical			
SSC04	W49 × H59	12	2	1	600	50 hasta 400	P.463
		6	4	2	300		
		2	6	4	100		
SSC05	W55 × H56	20	4	-	1000	50 hasta 800	P.464
		12	6	1	600		
		6	10	2	300		
SSC05H	W55 × H56	20	6	-	1000	50 hasta 800	P.465
		12	8	2	600 (horizontal) / 500 (vertical)		
		6	12	4	300 (horizontal) / 250 (vertical)		

Nota 1. El tamaño muestra el tamaño de sección transversal máximo aproximado.

Robots cartesianos limpios

Tipo XY-XC

P.480

Este tipo de robot cartesiano XY-XC es aplicable a salas blancas. Como se utilizan láminas de acero inoxidable con excelente durabilidad, la apertura puede diseñarse para que sea su nivel mínimo y el área de robots aplicable a CLASE 10 con menor cantidad de succión. Además, como el eje ZR del SXYxC utiliza una unidad de súper alta velocidad del robot SCARA, esto logra una gran reducción del tiempo de ciclo.

- Cantidad de succión: 60 hasta 90 Nℓ /min.
- Grado de limpieza: CLASE10 Nota
- Carga útil máxima: 20 kg
- Velocidad máxima: 1000 mm / seg.



Nota. Cableado de usuario: conector D-Sub de 25 clavijas (los números del 1 al 24 ya están cableados y el número 25 es la conexión a tierra del bastidor).
Nota. Tubería de usuario: φ 6 tubos de aire, 3 uds.

Escribe	Modelo	Eje	Rango de movimiento	Velocidad máxima (mm / seg.)	Carga útil máxima (kg)	Página
2 ejes	SXYxC	X	150 hasta 1050 mm	1000	20	P.480
		Y	150 hasta 650 mm	1000		
3 ejes	SXYxC (ZSC12)	X	150 hasta 1050 mm	1000	3	P.482
		Y	150 hasta 650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
3 ejes	SXYxC (ZSC6)	X	150 hasta 1050 mm	1000	5	P.483
		Y	150 hasta 650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
4 ejes	SXYxC (ZRSC12)	X	150 hasta 1050 mm	1000	3	P.484
		Y	150 hasta 650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
		R	360 °	1020 ° / seg		
4 ejes	SXYxC (ZRSC6)	X	150 hasta 1050 mm	1000	5	P.485
		Y	150 hasta 650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
		R	360 °	1020 ° / seg		