



雄大なロマンを探しに出かけよう。

精密走行装置 KRTシリーズ

ロボラン®



 **KAWAHARA**



多様化するニーズに長年の実績

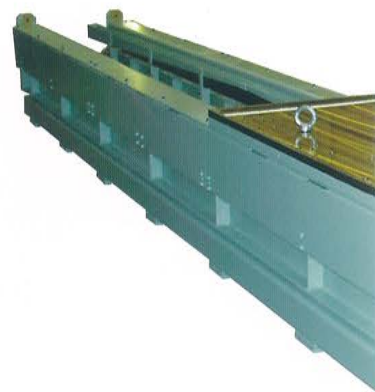
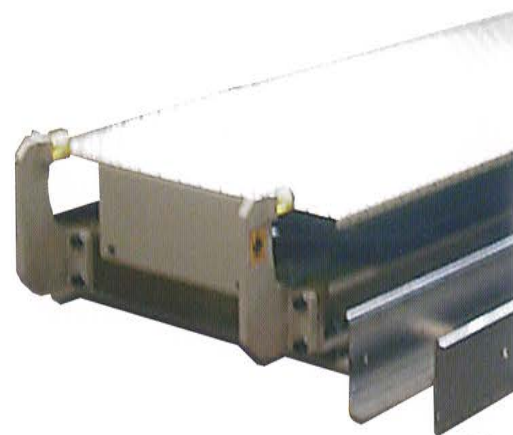
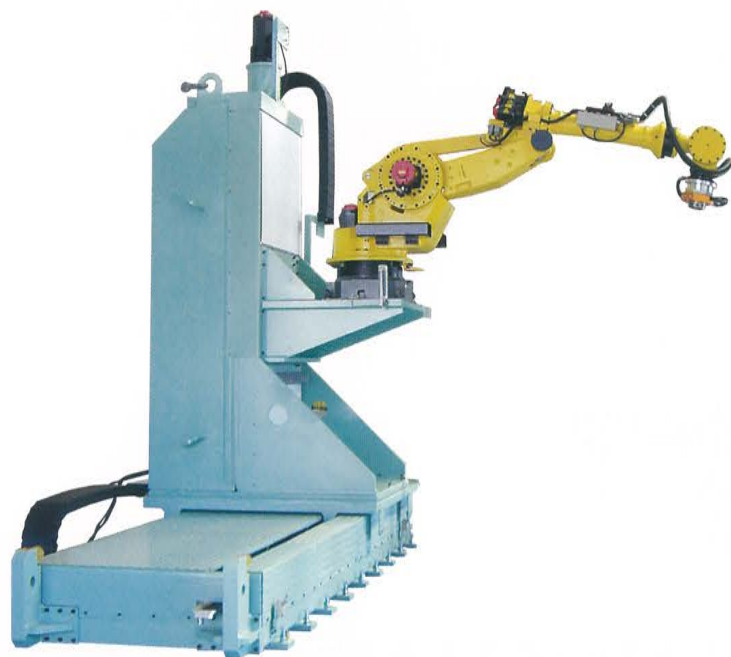
特長

- 1 ラック&ピニオン駆動により、高精度な位置決め制御が可能。
- 2 移動速度は最大120m/minまで製作可能。
(標準移動速度：30m/min)
- 3 走行装置の架台は延長可能 (オプション)。

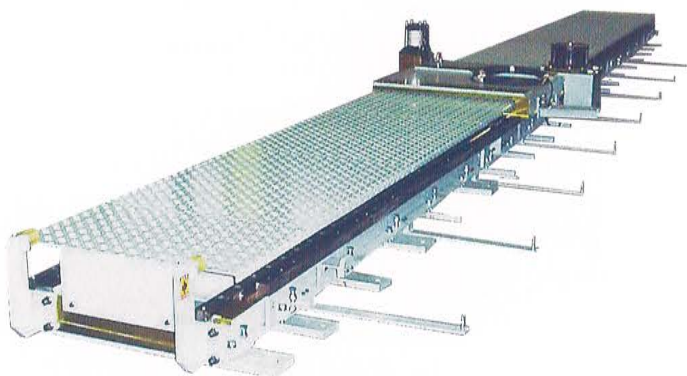
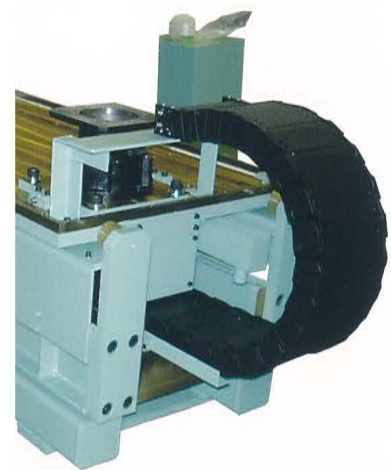
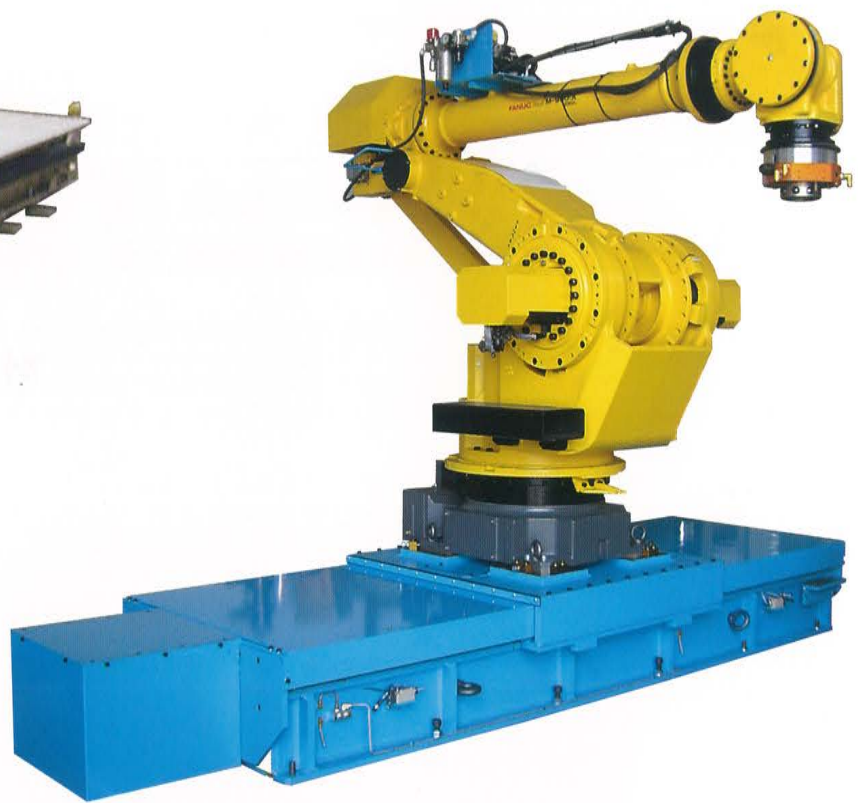
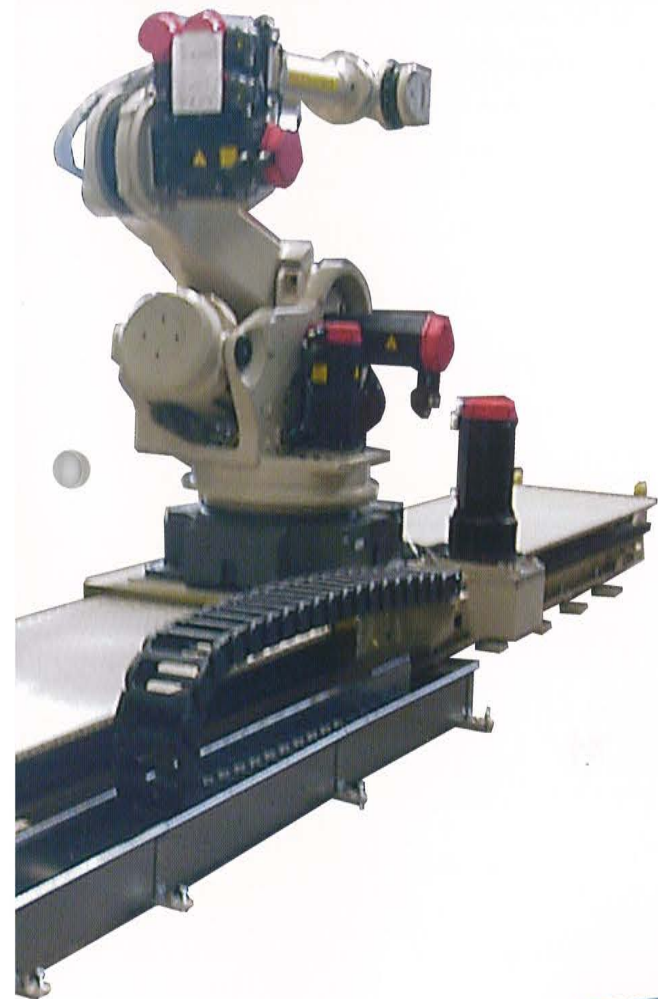
用途

各種機器及びロボット等を搭載し、組立、溶接、搬送等の作業をさせることが可能。

- 他に、ボールネジ駆動タイプも製作可能。
但し、移動ストロークは2,000mm以内。
- 特殊仕様もできます。

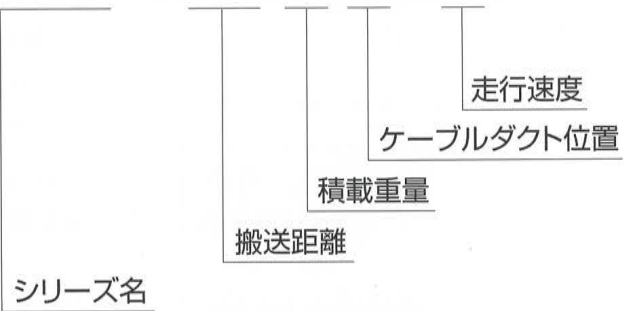


で応える精密走行装置 (ロボラン®)

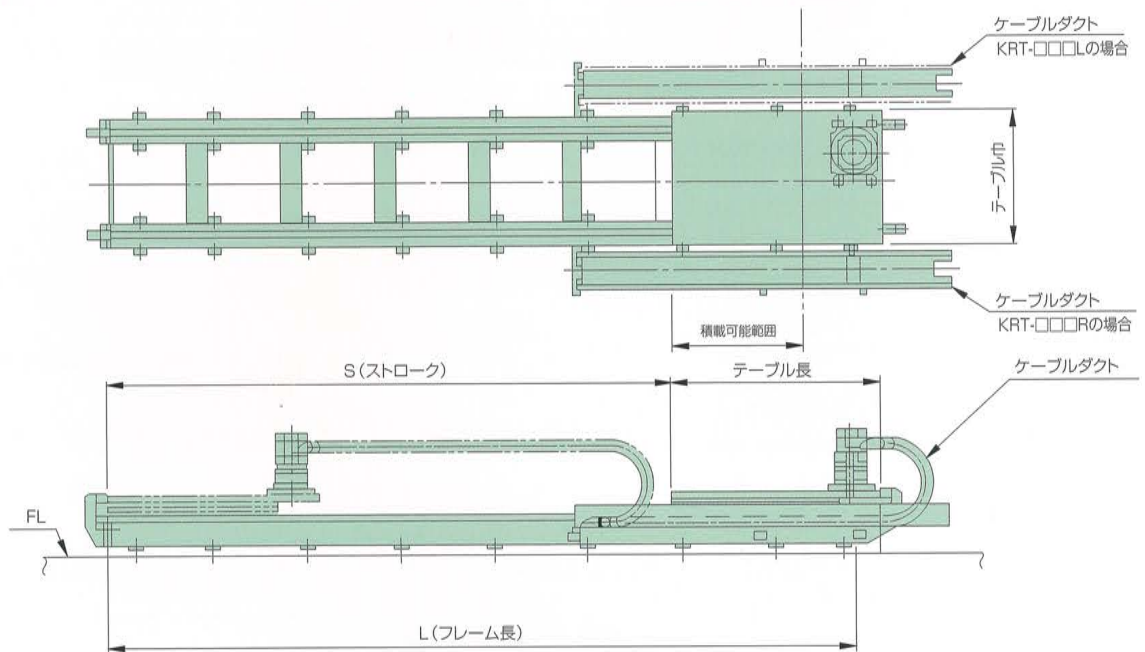


ロボラン®の型式表示

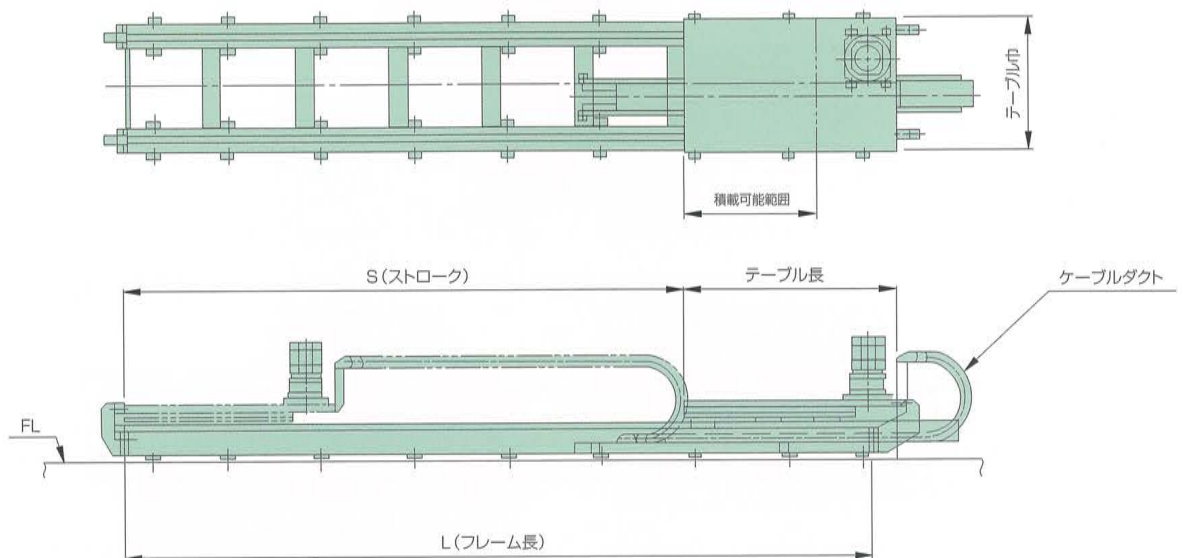
(例) KRT - 70CR-L



◎KRT-※※※-※ (ケーブルダクト側面収納型)



◎KRT-※※C-※ (ケーブルダクトセンター収納型)



●ケーブルダクト寸法は、仕様打合わせにより決定させていただきます。

●予告なく仕様変更する場合があります。

FAX見積照会書

本頁をコピーしてご記入の上FAX願います。

《ご依頼主》

御社名：	
ご担当者：	
TEL：	- -
FAX：	- -

《お見積条件》

見積台数：		台
受渡場所：		
設置時期：	年	月
見積期限：	月	日

《機械仕様》

移動ストローク：	mm	機長：	移動ストロークによりメーカーにて決定
最大積載量：	Kg	積載量区分：	(A・B・C・D・E)
ケーブルダクト：	標準(開放型)・特殊(密閉型)	ケーブルダクト配置区分：	(R・L・C)
移動速度：	m/min	移動速度区分：	(L・M・H・HS)
位置決め精度：	±0.2mm以下		

《走行モーター仕様》ご支給の場合のみご記入下さい。(但し、電源の項目はご支給の有無にかかわらずご記入下さい。)

電源：	AC	V	Hz	種類：	ACサーボモーター
メーカー：				型式：	
出力：			Kw	支給区分：	無償支給・有償支給・支給なし

《ロボット関係仕様》

メーカー：		型式：	
ロボット取付穴加工：	メーカーにて加工		

*走行用の制御は、ロボット制御装置の付加軸により、ユーザー殿にて制御願います。

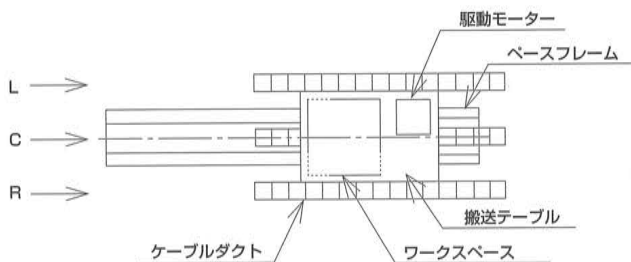
《レベリング関係仕様》

アンカーボルト：	メーカー手配・ユーザー手配	レベリング用ボルト：	メーカー手配
据付工事：	メーカー手配・ユーザー手配	押さえ金具：	メーカー手配

《塗装色》

メーカー標準色：	マンセル5Y9/1.5 (U25-90C)	ご指定色：	
----------	-----------------------	-------	--

ロボラン平面図



《積載量範囲区分》

A：	200kg以下
B：	201～800kg
C：	801～1,200kg
D：	1,201～1,800kg
E：	1,801kg以上

《ケーブルダクト配置区分》

R：	右側配置：メーカー標準
L：	左側配置
C：	中央配置

《移動(走行)速度区分》

L：	MAX.30m/min (0.5m/sec)：メーカー標準
M：	MAX.60m/min (1.0m/sec)
H：	MAX.90m/min (1.5m/sec)
HS：	MAX.120m/min (2.0m/sec)

《備考》
