

傾斜のある積み上げワークの搬送

汎用吸着パッド

1枚ごとにハンドの傾きを変える必要があるため、ワークが変わる度にティーチングをセットしなければなりません。

カスタムクランパー&イソギンチャック

素子がワーク形状にならうため、ワークの傾きによらず吸着可能。ワークが変わってもそのまま使用できます。

最上段
ワークの傾き：大

最下段
ワークの傾き：小

カスタムクランパー & イソギンチャックで 多品種ワークに簡単対応!

穴があいたワークの搬送

汎用吸着パッド

穴の位置を避けて吸着パッドを配置する必要があります。吸着する位置がずれて穴にかかると、真空度があがらず、ワークが落下する危険があるため、正しい位置で吸着する必要があります。

カスタムクランパー&イソギンチャック

吸着パッドが穴にかかっても、絞り弁機能により真空状態を維持。ワークが落下しません。吸着時の正確な位置合わせが不要なため、タクトタイムが短縮できます。

カスタムクランパー エアで遠隔操作可能なクイッククランパー

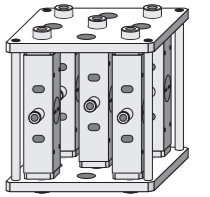


エアを供給するとシャフトをアンクランプ、遮断するとクランプ。(残圧があると、シャフトをクランプできません。)

呼び形番	AUW08
適用シャフト	φ8 公差 g6 (-0.014 ~ -0.005)
保持力	180N
使用流体	圧縮空気
開放エア圧力	0.3MPa (無負荷時)
最高エア圧力	1.0MPa
質量	210g

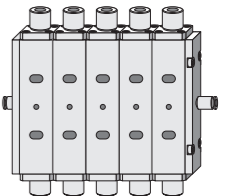
かんたん配置

上下ベースプレートにリニアブッシュ外形と同径の穴を設け、挟みこむことで簡易的な位置決めと固定が可能になります。



連結配置可能

連結用プレートを使用することで連結したすべてのカスタムクランパーを1つの供給ポートでまとめてアンクランプ。



更に詳細な情報を
当社 WEB サイトで公開中!

<https://www.talksystem.co.jp/ja/product/qc06.php>



イソギンチャック バキュームパッド治具 / ランダムワーク対応パッド

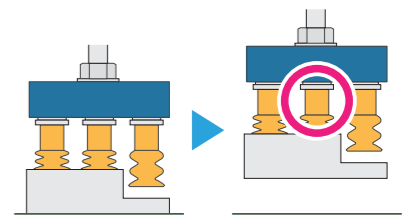
ラウンドタイプ
TAU-R7

スクエアタイプ
TAU-S9

吸着不良激減
真空源 1 台でどのパッドでも吸着が可能

吸着していないパッドがあっても、絞り弁機能により吸着不良を防止。

真空源
1台でOK



異形ワークや複数種類ワークに同時対応可能
段取替え工数削減に貢献

TAU-R7	呼び形番	TAU-S9
7 個	吸着パッド数	9 個
-80kPa	最大到達真空度 (推奨値)	-80kPa
25L/min	最小吸込流量 (推奨値)	25L/min
21.6N	最大吸引力※	27.8N
78g	質量	214g

※最大到達真空度・最小吸込流量が推奨値の時

更に詳細な情報を
当社 WEB サイトで公開中!

<https://www.talksystem.co.jp/ja/product/actinia.php>



販売店

発売元



トークシステム株式会社

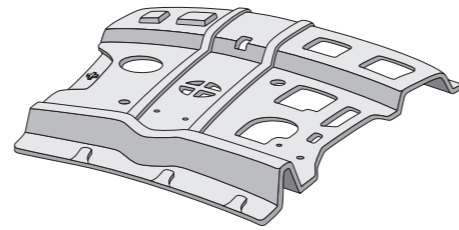
本社 〒106-0023 東京都港区芝浦二丁目12番10号 TH-Kビル
TPS事業部 prod.dvprmnt@talksystem.co.jp
(技術的なお問合せ) 03-5732-0700

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

カスタムクランパー&イソギンチャックのならいユニットと従来手法の比較

Case1 ロボットハンドによる吸着

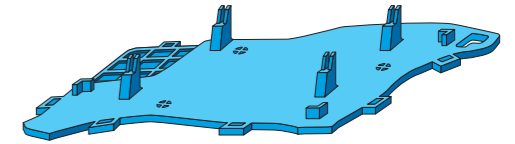
ワーク種別	金属プレス品	吸着パッド径	φ 15
ワークサイズ	1000 × 800 × 50mm	安全率	3
ワーク重量	3kg	ロボット可搬	25kg
ワーク数	3種	その他	—



	専用治具	イソギンチャックのみ	イソギンチャック無ならいユニット	カスタムクランパー&イソギンチャック
素子本数	—	6本以上	17本以上	3本以上
設計の自由度	—	△ 配置により吸着できない箇所があるため、場所が限られる	◎	◎
ユニットの製作コスト	× 専用治具を全て製作する場合	◎ 既存のマテハンに取りつける場合	△ 本数が多いため	○
製作納期	× 専用治具を全て製作する場合	◎	△ 本数が多いため	○
ユニット重量	◎	○	△ 本数が多いため	○
メンテナンス性	◎	◎	△ 本数が多いため	◎
汎用性	×	△ 配置により新形状に対応できなくなるため	◎	◎
タクトタイム	◎	◎	○ 吸着+ならい動作が必要となるため	○ 吸着+ならい動作が必要となるため

Case2 吸着受け搬送

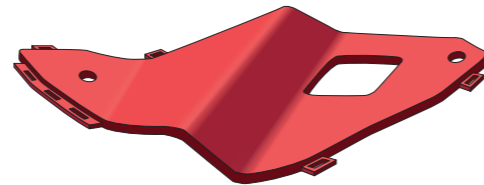
ワーク種別	大型樹脂部品	吸着パッド径	φ 15
ワークサイズ	1500 × 400 × 40mm	安全率	3
ワーク重量	1kg	ロボット可搬	10kg
ワーク数	3種	その他	—



	専用治具	イソギンチャックのみ	イソギンチャック無ならいユニット	カスタムクランパー&イソギンチャック
素子本数	—	3本以上	10本以上	3本以上
設計の自由度	—	△ 配置により吸着できない箇所があるため、場所が限られる	◎	◎
ユニットの製作コスト	× 専用治具を全て製作する場合	◎ 既存のマテハンに取りつける場合	△ 本数が多いため	○
製作納期	× 専用治具を全て製作する場合	○	△ 本数が多いため	○
ユニット重量	◎	○	△ 本数が多いため	○
メンテナンス性	◎	◎	△ 本数が多いため	○
汎用性	×	△ 配置により新形状に対応できなくなるため	◎	◎
タクトタイム	◎	◎	○ 吸着+ならい動作が必要となるため	○ 吸着+ならい動作が必要となるため

Case3 吸着搬送

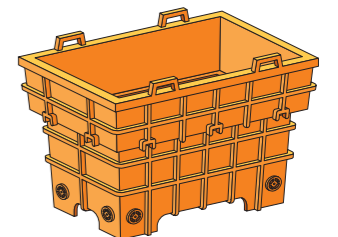
ワーク種別	中型樹脂部品	吸着パッド径	φ 15
ワークサイズ	800 × 400 × 40mm	安全率	3
ワーク重量	0.7kg	ロボット可搬	15kg
ワーク数	2種 (R/L)	その他	現状のマテハン(重量10kg) に取付け



	専用治具	イソギンチャックのみ	イソギンチャック無ならいユニット	カスタムクランパー&イソギンチャック
素子本数	—	2本以上	6本以上	2本以上
設計の自由度	—	△	◎	○ 配置により本数の増加あり
ユニットの製作コスト	× 専用治具を全て製作する場合	◎	○	○
製作納期	× 専用治具を全て製作する場合	◎	○ 本数が多いため	◎
ユニット重量	◎	○	○	○
メンテナンス性	◎	○	△ 本数が多いため	○
汎用性	×	△ 配置により新形状に対応できなくなるため	◎	○
タクトタイム	◎	◎	○ 吸着+ならい動作が必要となるため	○ 吸着+ならい動作が必要となるため

Case4 吸着受け組付け

ワーク種別	ハコ型樹脂部品	吸着パッド径	φ 15
ワークサイズ	250 × 200 × 180mm	安全率	3
ワーク重量	1kg	ロボット可搬	25kg
ワーク数	3種	その他	下側からの吸着固定



	専用治具	イソギンチャックのみ	イソギンチャック無ならいユニット	カスタムクランパー&イソギンチャック
素子本数	—	2本以上	5本以上	2本以上
設計の自由度	—	△	◎	○ 配置によっては本数の増加あり
ユニットの製作コスト	× 専用治具を全て製作する場合	○	○	○
製作納期	× 専用治具を全て製作する場合	◎	○	○
ユニット重量	◎	○	○	○
メンテナンス性	◎	◎	○	○
汎用性	×	○	◎	○
タクトタイム	◎	○	○ 吸着+ならい動作が必要となるため	○ 吸着+ならい動作が必要となるため

本比較は一例です。
使用する環境 / 条件により『ならい』の仕様が決定いたします。検討の際は弊社にご相談ください。