レトルトパウチ移載段積装置

レトルト用空トレーの段バラシ、パラレル型ロボットハンドによるワークのトレー移載整列、実トレイの 段積みまでを一括して自動で行う装置です。

殺菌処理が完了した実トレーからワークを取り出し、コンベヤにて後工程に流すこともできます。

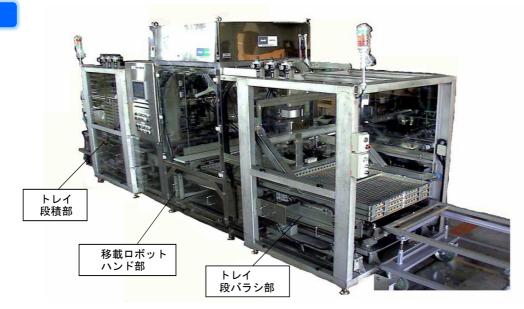
■多品種のワークに対応

- ワークの配置パターンは自由に設定することができます。
- 品種切替え時吸着パットの交換が簡単に行えます。
- 品質UP
- 整列作業をロボットハンドが正確かつ迅速に作業します。
- ワークに対してやさしく上げ下ろしするため、ピンホール等が防げます。

簡単操作

● タッチパネル画面表示により次操作をお知らせします。作業者は子台車をセットしてスイッチを押すだけの簡単操作です。

仕 様



●移載ロボットハンド部





ワークに対してやさしく吸着して持ち上げ、置くように荷下ろしをするため、ピンホール等が防げます。 ワークの切換もロボットハンドの吸着パット交換により 即座に対応できます。

●段バラシ部・段積み部



レトルトトレイを運搬台車ごと セットします。 装置が自動で段バラシ・段積み を行います。

●タッチパネル

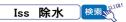


タッチパネル画面で 運転状況、トラブル等 を確認できます。

概略仕様			
機台寸法	1350W * 4500 L *2500 H	品種及び	セレクトスイッチにより
ワーク重量	50 g ∼ 800 g	整列形態	変更可能
処理能力	例)ワーク200g 120袋/分	電源電圧	200V/50Hz,60Hz
トレー段積数	設定可	消費電力	約10kW/H

※ 機台寸法・処理能力はトレー及びワーク形状等により異なります。

お客様のニーズに合わせて、 様々な自動化装置を設計・製作しております。 ぜひ、お気軽にご相談下さい。





〒924-0821 石川県白山市木津町1121番地1 TEL 076-274-3337 FAX 076-274-6393 http://iss-kanazawa.com