

# 3 サイドエントリータイプ取出口ロボット

SXC-10II/40II, SXC-10II/40II-HS

別冊カタログあり

## SXC-10II/40II, SXC-10II/40II-HS

一般的な小型精密成形品に対応したモデル  
より生産サイクル向上を狙うならHSタイプ



写真は吸引アタッチメントヘッド(オプション)付き

- 型締力 5 tf~40 tf
- 高速
- 高制振
- 最適設計
- 超低全高タイプ (サイドエントリー)
- 全軸サーボ駆動

### 標準仕様

電源	駆動方式	コントローラ型式	常用エア圧	姿勢制御
単相AC200 V/220 V (50 Hz/60 Hz)	デジタルサーボ 2軸	E-touch Lite II	0.49 MPa	90°

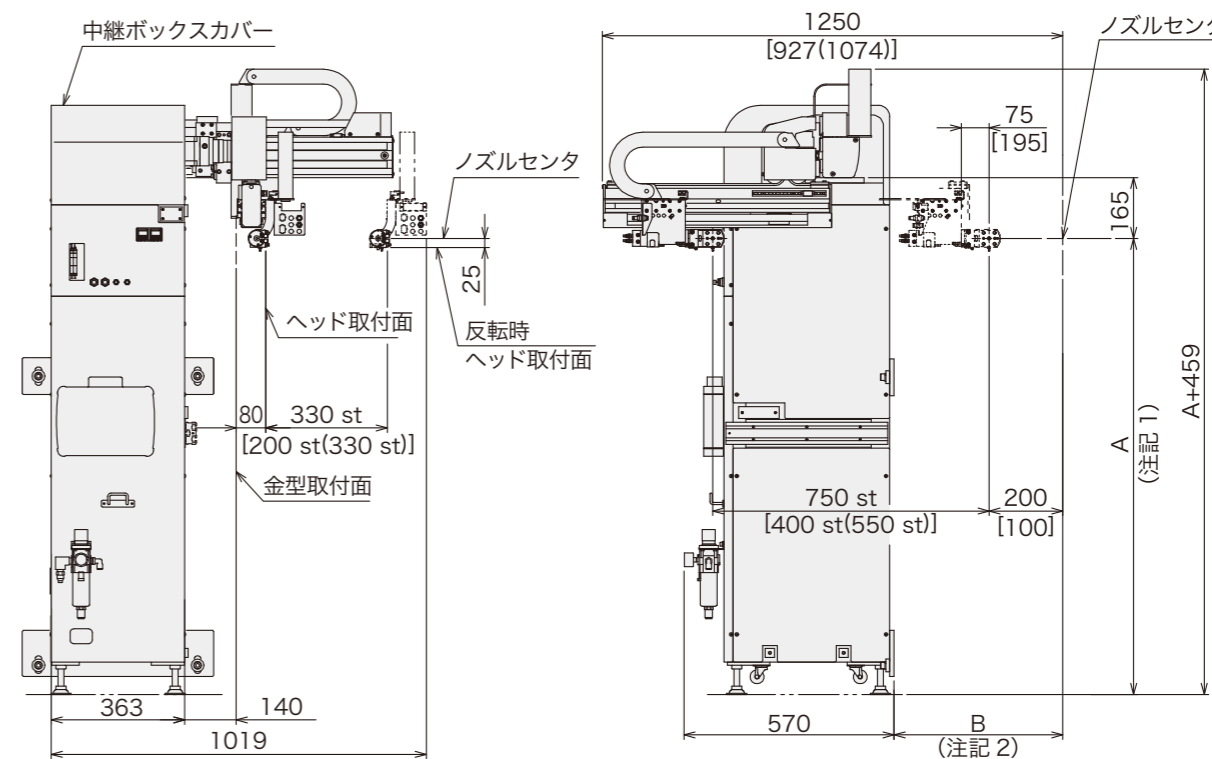
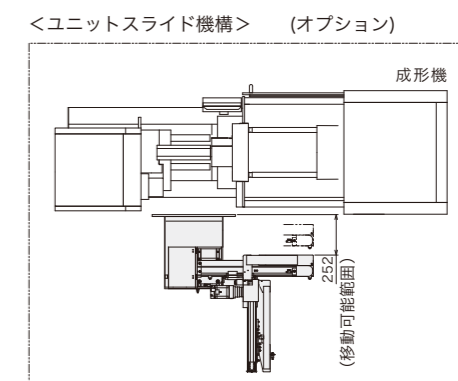
  

型式	電源容量	横行ストローク [mm]	引抜ストローク [mm]	エア消費量 [NL/cycle]	可搬質量 [kg]	対象成形機 型締力 [tf]
SXC-10II	0.5 kVA AC200 V 2.5 A	400 (550)	200 (330)	15: 吸引エゼクタ仕様 0.5: 吸引モータ仕様 3.0: 吸着仕様	1	5~15
SXC-10II-HS	1.3 kVA AC200 V 6.3 A	750	330		2	15~40
SXC-40II	0.7 kVA AC200 V 3.5 A				1	
SXC-40II-HS	1.3 kVA AC200 V 6.3 A					

( ): ストローク変更仕様  
可搬質量はアタッチメントヘッドを含みます。

### 外形寸法図 [mm]

注記1 A 寸法: 床面から成形機ノズルセンタまでの寸法  
注記2 B 寸法: 成形機ノズルセンタまでの寸法  
[ ] 寸法: SXC-10IIシリーズの寸法  
( ) 寸法: ストローク変更仕様寸法



SXC-10II/40II, SXC-10II/40II-HS

サイドエントリータイプ取出口ロボット

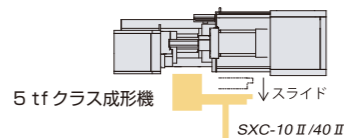
### 小型精密成形に最適な サイドエントリータイプ取出口ロボット

SXC-10II/40IIは精密成形品の品質安定を実現したサイドエントリータイプ取出口ロボットです。最適設計技術と制振制御技術により、整定時間\*を62%削減。従来通りの仕様に加え、HS(ハイサイクル(高速))仕様もご利用いただけます。

\*振動が基準値内に収まるまでの時間

### メンテナンス性

ユニットスライド機構により、金型メンテナンス時の作業性が向上しました。



### E-touch Lite II

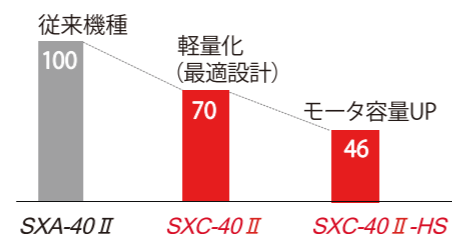
- ・7.5インチフルカラータッチパネル
- ・リードスルーティーチング



### 高速

最適設計技術を用いて、駆動部質量を24%軽量化しました。

#### ■ 取出タイム削減効果



#### ■ タイマ削減

振動待ちタイマを削減し、実成形のサイクルタイム短縮に貢献します。

#### ■ 安定取出

高速動作時でも取り出し、搬送、開放の各動作がスムーズで、微細成形に最適です。