

スカラタイプ Type150E



リンクタイプ Type200BE

従来のエアー式に加えて、電気式T-Armシリーズを開発しました。

耐荷重は40kg～650kgとエアー式に準じています。

操作はレバー昇降タイプとステップ動作が
選択できます。

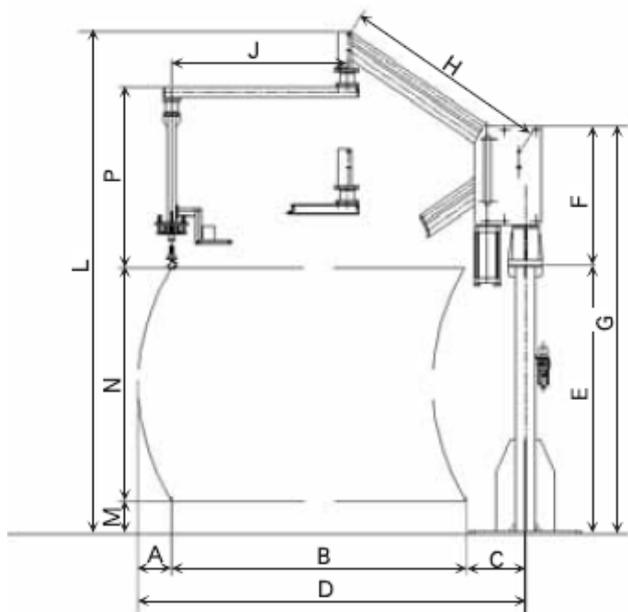
アームは左図のスカラ式と右図の
リンク式を選べます。

先端のアタッチメントは、バキュー
ムやクランプなど、弊社の設計によ
り、お客様の仕様に合わせて製作
致します。

昇降レバー



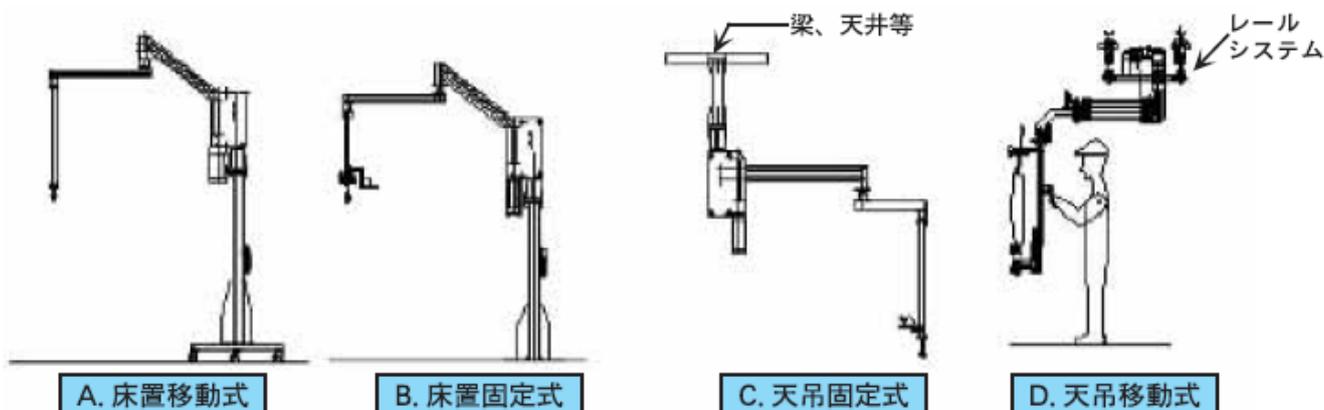
【T-Arm 標準仕様】 寸法表 スカラタイプ



型式	可搬重量	電源	A	B	C	D	E	F
Type 40	40 kg	0.75	225	1,600	400	2,225	2,000	650
Type 60	60 kg	0.75	230	1,850	400	2,480	2,000	870
Type 120	120 kg	1.2	230	1,850	400	2,480	2,000	970
Type 150	150 kg	1.2	230	1,850	400	2,480	2,000	970
Type 200	200 kg	1.2	200	2,150	400	2,750	2,000	1,080
Type 350	350 kg	3.1	200	2,000	545	2,745	2,160	1,180
型式	G	H	J	L	M	N	P	
Type 40	2,650	1,200	900	3,130	200	1,400	1,215	
Type 60	2,870	1,300	1,100	3,470	200	1,480	1,410	
Type 120	2,970	1,300	1,100	3,590	200	1,480	1,420	
Type 150	2,970	1,300	1,100	3,590	200	1,480	1,420	
Type 200	3,080	1,500	1,300	3,700	200	1,500	1,440	
Type 350	3,340	1,500	1,300	3,750	150	1,500	1,590	

* 上記 A~P の単位は mm。上記以外の機種は都度出図致します。
電源は 200V 上記の数値は KVA

取付台座



A. 床置移動式

B. 床置固定式

C. 天吊固定式

D. 天吊移動式

【固定台座】

品番：FPL-〇〇（標準品）
（T-Armのタイプ）

例：Type40の場合 FPL40

【キャスター付台座】

品番：TPL-〇〇（標準品）
（T-Armのタイプ）

【天井固定型】

品番：RPL-〇〇（都度見積）
（T-Armのタイプ）

※：天井固定タイプは、お客様の取付場所
の環境によって、仕様が変わる事が
あります。

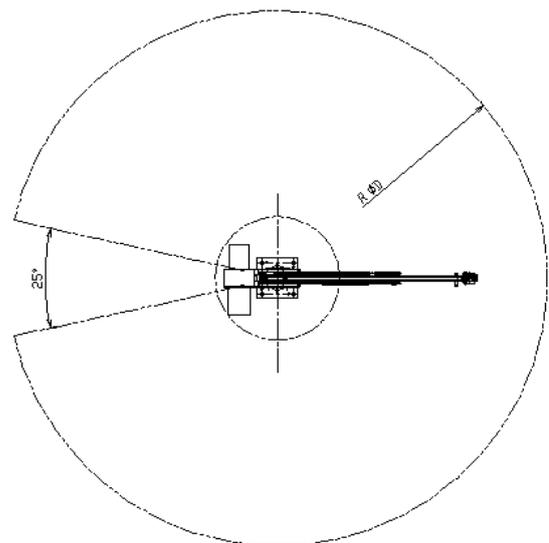
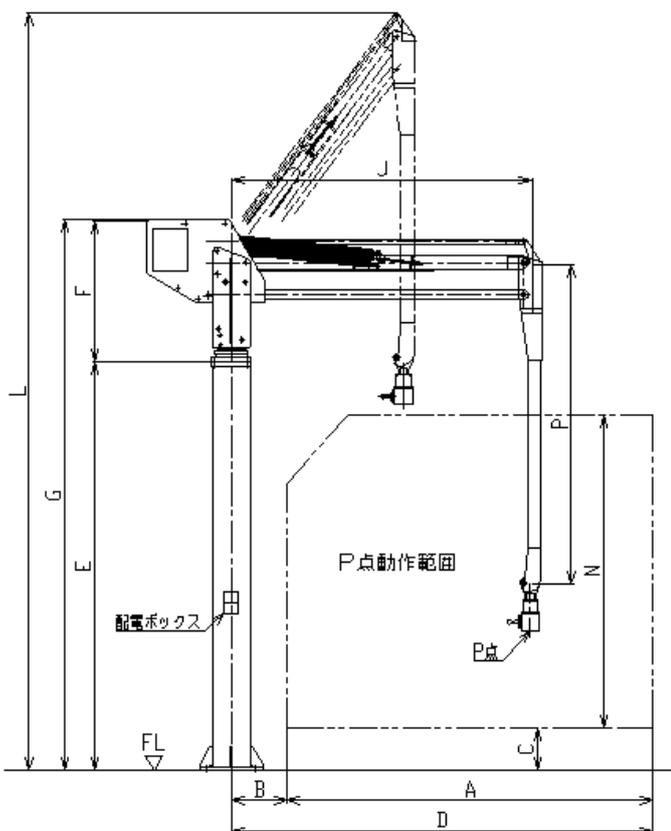
【T-Arm 標準仕様】 寸法表

リンクタイプ

型式	可搬重量	電源	A	B	C	D	E	F	G	L	N	P
Type 50BE	50 kg	0.75	1,792	208	300	1,750	1,995	672	2,667	3,647	1,450	1,835
Type 100BE	100 kg	1.2	1,792	208	300	1,800	2,010	720	2,730	3,690	1,450	1,890
Type 180BE	180 kg	1.2	1,785	215	300	2,000	1,920	1,015	3,018	3,950	1,450	1,915
Type 250BE	250 kg	1.9	1,770	230	300	2,000	1,997	1,021	3,080	3,700	1,450	2,120
Type 300BE	300 kg	3.1	1,770	230	300	2,000	1,997	1,021	3,020	3,950	1,450	2,120

電源は 200V 上記の数値はKVA

* 上記 A~Pの単位はmm。上記以外の機種は都度出図致します。



操作スイッチ



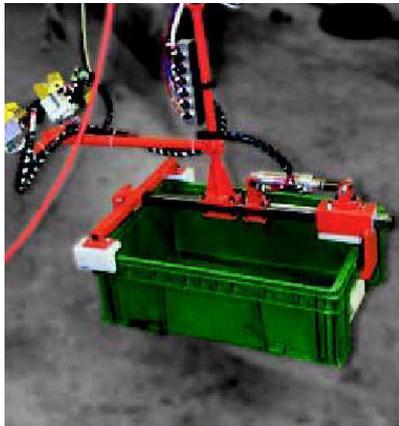
ステップ動作+昇降レバータイプ



昇降レバータイプ

先端アタッチメント及びオプション

T-Arm 電気タイプは弊社の豊富な実績を基に
様々な形のアタッチメントを御用意しています。



箱状製品クランプ



原材料製品クランプ

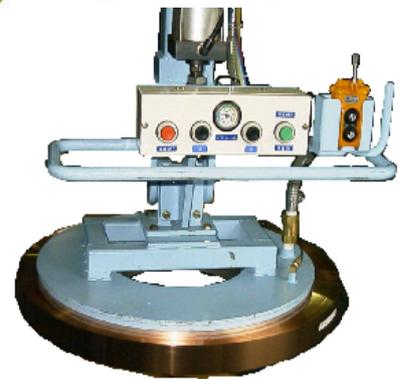


自動車部品のクランプ



旋回ブレーキ(オプション)

スカラタイプ+クランプアタッチメント



機械部品のバキューム



段ボール等のバキューム



ロール材の内径クランプ

この他にも様々な形の提案をさせていただきます。
詳しくは代理店もしくは弊社の営業まで。