

AUTO PITCH CHANGER

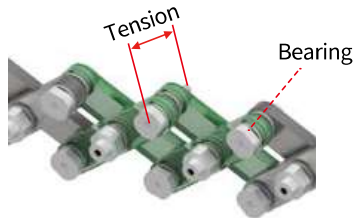
PDLM Series

LINK 구조



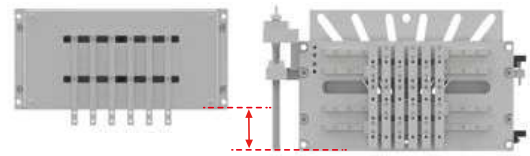
부드럽고 정밀한 피치 변환

- 특성화된 Link 구조를 이용한 고정도의 피치 변환
- 베어링을 활용한 부드럽고 안정적인 움직임
- 위치정도 ± 0.07 mm, 반복정도 ± 0.02 mm 고정도 구현



수직 방향 공간 활용성 극대화

- 모터를 수평방향으로 배치함으로 수직공간 확보
- 링크 구조의 특성으로 인한 공간 활용성 극대화



< PDL Series >

< PDCM Series >

피치 변환 범위의 다양화

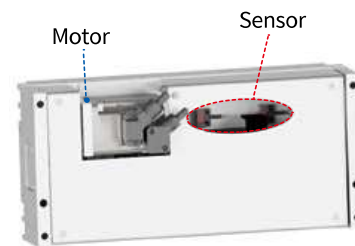
- 다양한 옵션의 피치 변환 선택
- 드라이버의 제어로 범위내에서 다양한 피치 선택 가능

Head 개수	피치 변환 범위(mm)
6, 8, 10	10 ~ 22
6, 8, 10	14 ~ 32

※ 표준피치 외 옵션 제작은 당사 문의 바랍니다.

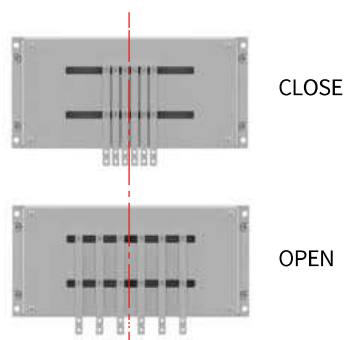
사용자 편의 증대

- 모터 기본 장착 옵션 (드라이버, 케이블 제공 가능)
- OPEN, CLOSE 용 Limit Sensor 기본 장착
- 커버를 장착한 간결한 외형



중심 기준 피치 변환

- 중심 기준의 피치 변환으로 다양한 이송공정에서 활용



다양한 APPLICATION

- PDLM 시리즈에 다양한 Pick up 실린더 또는 General Hand 실린더 부착 가능

※ 당사 조립을 권장합니다.



※ 실린더 부착 시 옵션사항으로 당사 문의바랍니다.

AUTO PITCH CHANGER / LINK STRUCTURE

PDLM Series

특 징

NEW

- Link 구조를 이용한 자동 피치 변경 제품
- 깔끔하고 경량화 된 구조
- 모터 제어를 통하여 원하는 피치 설정 가능
- 작동 모터와 감지 센서 기본 장착
- 특화된 링크 구조로 정밀한 피치변환과 반복정도 실현
- 부드럽고 안정적인 움직임
- 표준 Pick Up Cylinder 부착용 Bracket 옵션 제공
- 설치 방향의 다양화



주문형식

PDLM 1022 - M8 - PU - D - C5

①

②

③

④

⑤

⑥

① 기본형식

② 피치 변환 범위

기 호	표준 피치 변환 범위(mm)
1022	10 ~ 22
1432	14 ~ 32

③ Head 개수

기 호	Head 개수
M6	6
M8	8
M10	10

④ Pick Up Cylinder 설치용 Bracket

기 호	부착 가능 Pick Up Cylinder
PU	PPU06F
PC	PPC06

* 브라켓 종류는 <표준> 표준 Pick Up Cylinder 장착용 Bracket 옵션>을 참조 해 주시기 바랍니다.

* 기타 실린더 적용 시 당사 문의 바랍니다.

⑤ Driver

기 호	Driver
무기호	미포함
D	포함

* Driver 선택 시 기본케이블이 제공됩니다. (IO케이블 1M)

* 50W급 Servo Motor 기본 장착됩니다. 모터 변경 혹은 사급 사용시 당사로 문의 바랍니다.

⑥ 모터 케이블

기 호	모터 케이블
무기호	미포함
C3	3 M
C5	5 M
C10	10 M

* 구동케이블, 엔코더케이블 1EA 구성.

* 표준제품 이외의 피치변화량 또는 Head 개수의 제품이 필요한 경우, 본사 문의 바랍니다.

사 양

형 식	PDLM1022-M6	PDLM1022-M8	PDLM1022-M10	PDLM1432-M6	PDLM1432-M8	PDLM1432-M10
피치범위(mm)	10 ~ 22			14 ~ 32		
Head 개수(EA)	6	8	10	6	8	10
본체중량(kgf)	2.6	3.2	3.4	3.3	3.7	3.9
구동방식	모터 (SERVO MOTOR 제공)					
최소필요입력축도오크(Nm)	0.1					
반복위치정도(mm) 주1)	±0.02					
피치간격정도(mm) 주2)	±0.07					
최대사용횟수(mm/s) 주3)	70 (2,100 RPM)					
사용온도(°C)	5 ~ 60					
원점센서	OPEN, CLOSE 2개소 기본 제공 (PHOTO SENSOR)					

주1) 무부하 상태 및 링크 중심(PITCH PLATE의 중간 정도의 위치)에서 약 100회 연속 동작 동안에 측정된 참고치입니다.

주2) 피치의 간격 정도는 정지된 상태에서 각 Transfer Plate의 상호 간격 오차로 피커 혹은 그리퍼 조립 전의 셋팅 치수입니다.

주3) 최외곽 피치플레이트의 이동 속도입니다.

Pick Up Cylinder 설치용 Bracket

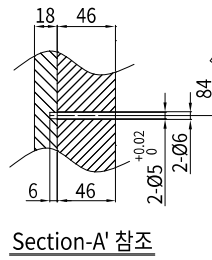
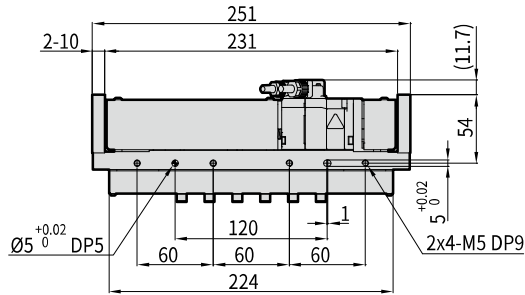
표준 Pick Up Cylinder 장착용 Bracket 옵션 표A

- Auto Pitch Changer 제품은 적용되는 Pick up Cylinder 및 General Hand까지 당사에서 조립 납품을 권장합니다.
이외 다른 제품 부착 시 당사로 문의 바랍니다.

호 칭	PU	PC
부착 가능 실린더	PPU06F	PPC06
도 면		



PDLM1022-M6



Section-A' 참조

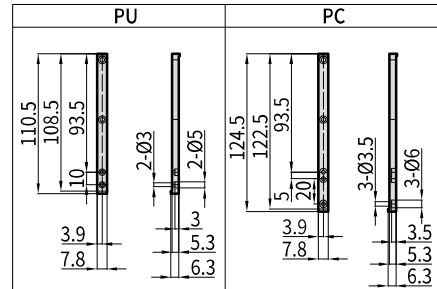
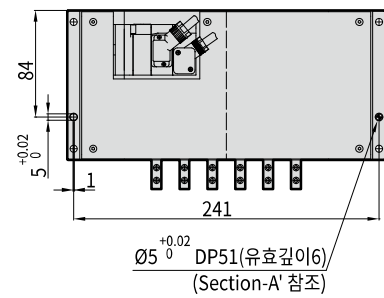
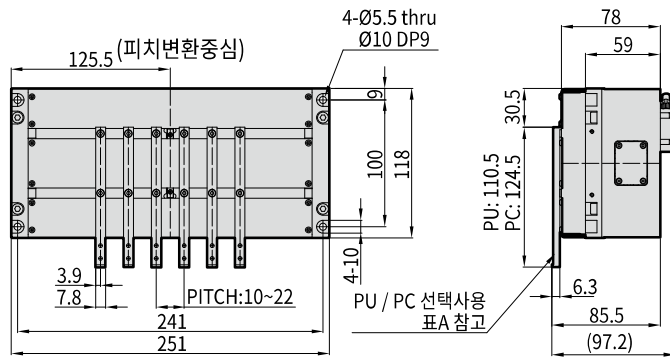
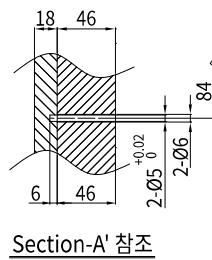
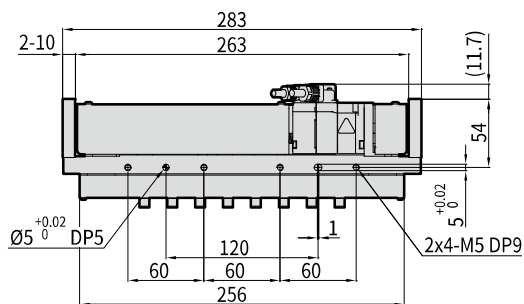


표 A



PDLM1022-M8



Section-A' 참조

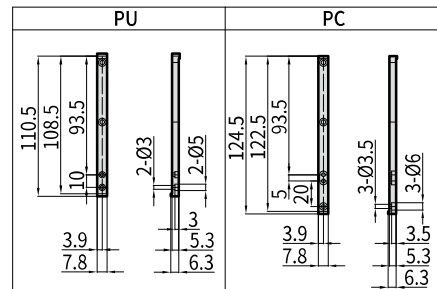
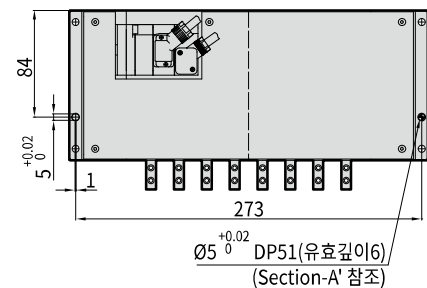
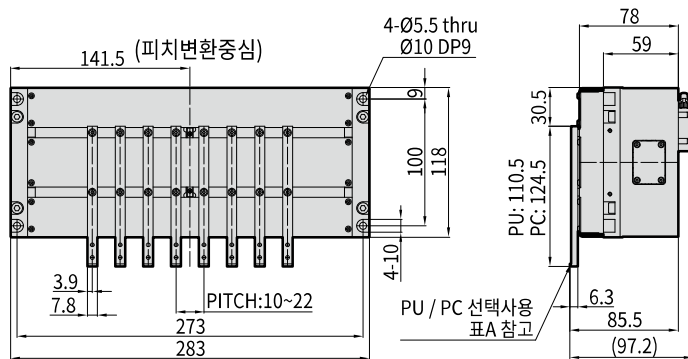
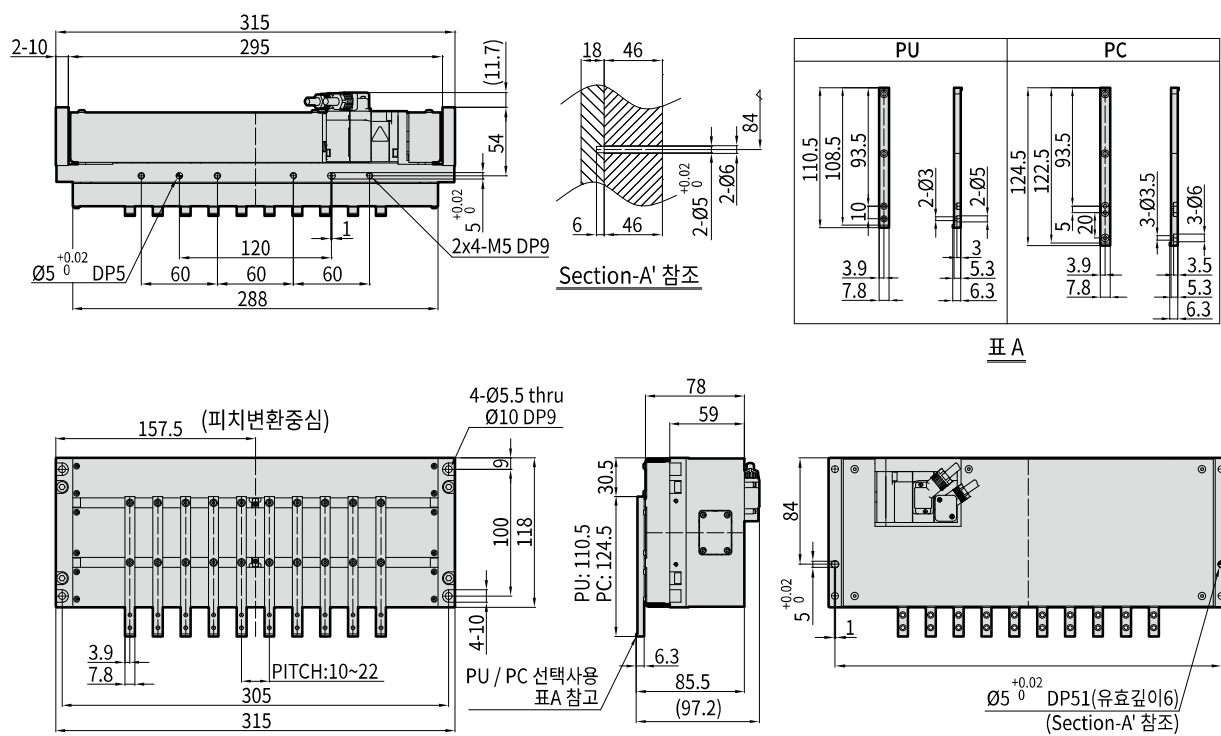


표 A



PDLM1022-M10



PDLM1432-M6

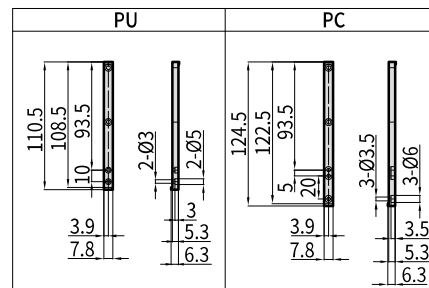
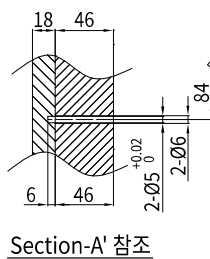
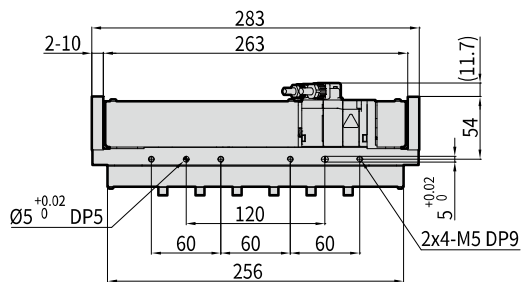
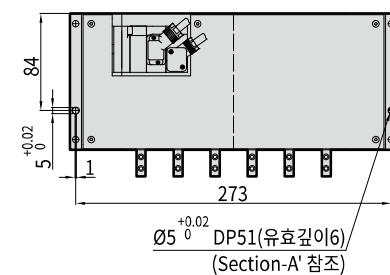
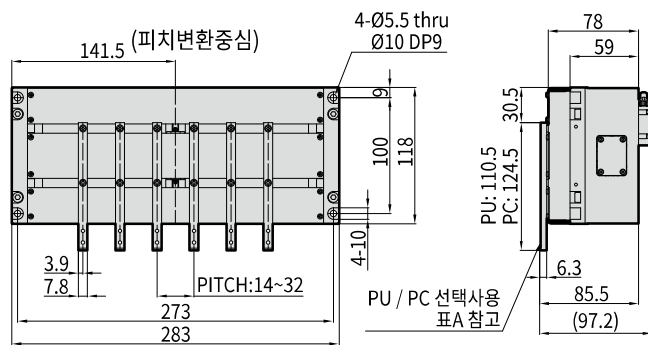


표 A



PDLM1432-M8

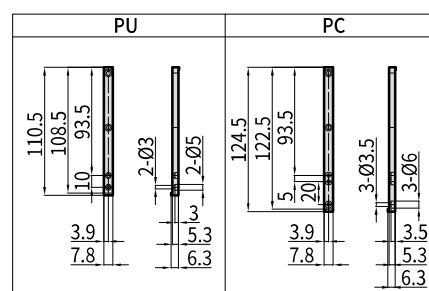
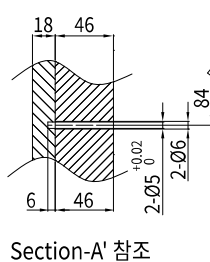
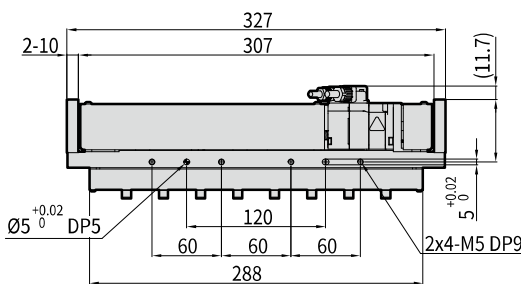
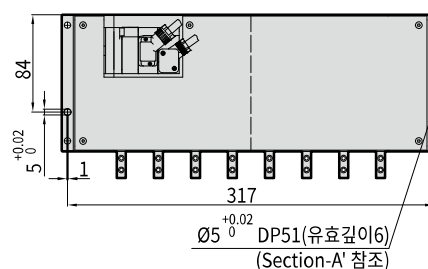
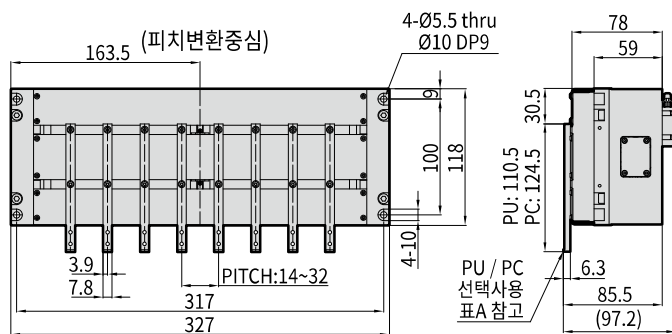


표 A



1022

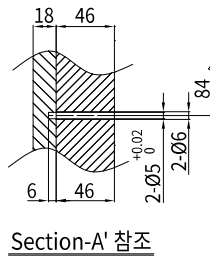
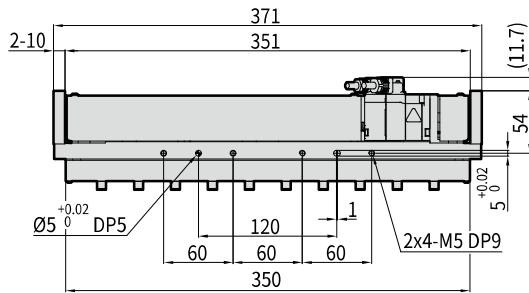
1432

M6

M8

M10

PDLM1432-M10



Section-A' 참조

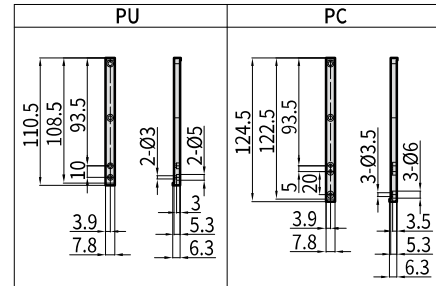
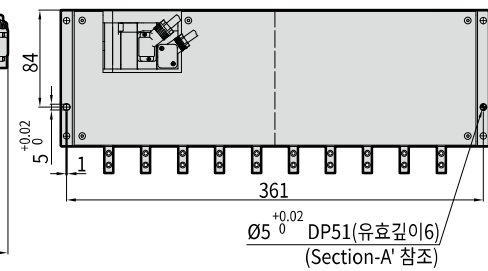
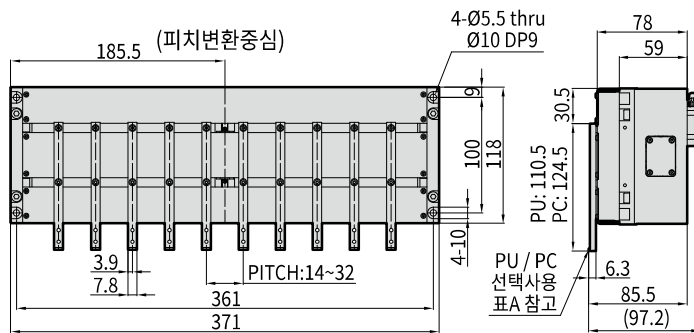


표 A

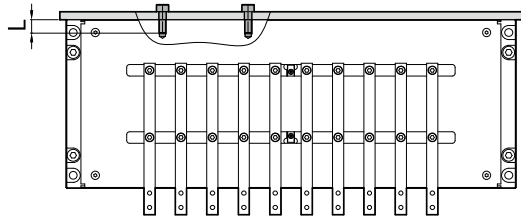


(Section-A' 참조)

AUTO PITCH

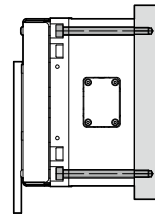
PDCM
PDLM

1. 오토 피치 체인저 몸체 탭 취부형



사 양	사용볼트	적정 체결 토오크 (kgf·cm)	최대나사깊이 L (mm)
PDLM	M5×P0.8	51	10

2. 오토 피치 체인저 몸체 관통 취부형



사 양	사용볼트	적정 체결 토오크 (kgf·cm)
PDLM	M5×P0.8	51