

PAL READY

생산 작업에
용이한 팔레타이저

신속한 설치를 위해 설계된
완전 조립식 로봇 팔레타이징 셀



10분 이내에 앵커없이 재설치

- ▶ 소량 생산으로 다수 생산 라인 작동
- ▶ 식음료 세척 구역 설정 용이
- ▶ 도구, 지게차 또는 엔지니어링 지원 없이 모든 팀원의 역량 강화



업스트림 컨베이어에서 원활한 전환을 통해 자동으로 적시적소에 상자 전달

- ▶ 복구 로직을 통한 지속적인 운영 유지
- ▶ 팔레타이저 최적의 생산량 보장



튼튼하고 운영이 간편한 소프트웨어 지원



제품들이 변경되는 사이에 수동적인 개입 없이 유연한 그리퍼를 사용하여 가동 시간 연장



통합적인 보호를 통한 성능 최적화

페이로드	21kg(46lb)
처리량	분당 13픽
최대 팔레트 높이	2200mm(87인치)
전체 셀 설치 공간	> 3700 x 3600mm(유럽) > 163 x 142인치(미국)
SKU 및 상자 패턴 수	무제한
5일 리드 타임	연속 생산

전문가 상담



시작할 준비가 되셨나요?
핏 톨로
실행 가능성을 테스트해 보세요

ROBOTIQ

LEAN
ROBOTICS

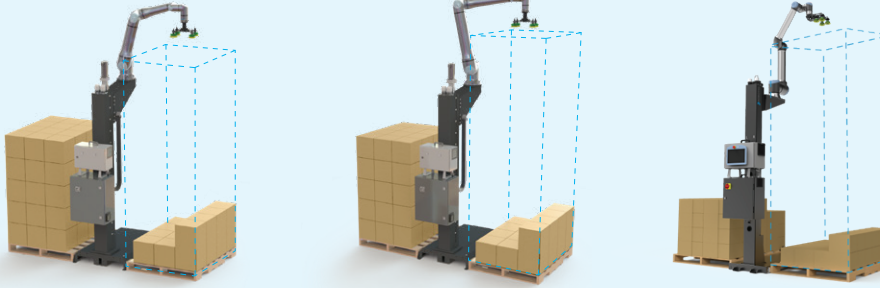
1-888-Robotiq
robotiq.com

PAL SERIES

모듈식 팔레타이징 표준 모듈 기반

AX Series

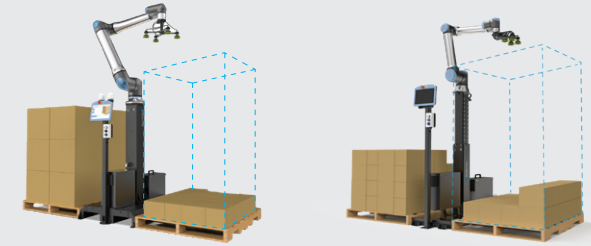
로봇의 수직 도달 범위를 늘립니다.
AX Series는 동급 팔레타이징 시스템 중에서
최단 사이클 타임과 최장 도달 범위를 보장하며, 좁은 공간에도 설치할 수 있습니다.



모델	AX30	AX20	AX10
페이로드*	32 kg (70 lb)	23 kg (50 lb)	11.5 kg (25 lb)
도달 범위			
처리량*	분당 10사이클	분당 10사이클	분당 13사이클
팔레트 높이*	2750mm(108인치)	3000mm(118인치)	2750mm(108인치)
최대 팔레트 너비	1219mm(48인치)	1219mm(48인치)	1219mm(48인치)
최대 팔레트 깊이	1219mm(48인치)	1219mm(48인치)	1219mm(48인치)
상자 패턴 수	무제한	무제한	무제한
그리퍼 호환 가능	모두 가능	모두 가능	모두 가능
설치 공간	>2900 x 1766mm(유럽) >131 x 69.5(미국)	>2900 x 1766mm(유럽) >131 x 69.5(미국)	>2700 x 1766mm(유럽) >123 x 69.5(미국)
소프트웨어	Robotiq 취급 Copilot 소프트웨어	Robotiq 취급 Copilot 소프트웨어	Robotiq 취급 Copilot 소프트웨어

PE Series

PE Series는 팔레트 높이 차이가 거의 없는 환경에 이상적으로,
받침대에 코봇을 장착하여 제한된 공간을 최대한 활용하고
좁은 공간에서도 높은 성능을 유지합니다.



	PE20	PE10
페이로드*	23kg(50lb)	11.5kg(25lb)
도달 범위		
처리량*	분당 13사이클	분당 13사이클
팔레트 높이*	2150mm(84인치)	1550mm(60인치)
최대 팔레트 너비	1219mm(48인치)	800mm(31인치)
최대 팔레트 깊이	1219mm(48인치)	1219mm(48인치)
상자 패턴 수	무제한	무제한
그리퍼 호환 가능	모두 가능	모두 가능
설치 공간	>2900 x 1766mm(유럽) >131 x 69.5(미국)	>2700 x 1766mm(유럽) >123 x 69.5(미국)
소프트웨어	Robotiq 재료 취급 Copilot 소프트웨어	Robotiq 재료 취급 Copilot 소프트웨어

*페이로드, 처리량 및 팔레트 높이는 다양한 요인들에 의해 달라집니다. Robotiq 온라인 구성기로 실행 가능 여부를 신속하게 평가하세요.

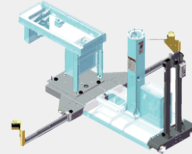
ROBOTIQ 팔레타이징 모듈



스마트 인피드



안전 패키지



PE20 모빌리티 키트



그리퍼

“투자수익률(ROI)이 엄청납니다.
28년 만에 가장 손조롭게 장비를 설치했습니다.”

— Cascade Coffee 부사장 Greg Thayer

전문가 상담



핏 툴을 사용하여
실행 가능성을
확인하세요.

ROBOTIQ

LEAN
ROBOTICS

1-888-Robotiq
robotiq.com