

組付要領書及び部品表

Takakita

オートラップマシーン 用
ロールたておろしアタッチ

WM1062A-TO
WM1262A-TO

適応機種	WM1062A
	WM1072A
	WM1262A
	WM1272A



本製品を安全に、また正しくお使いいただくために
必ず本組付要領書をお読みください。
お読みになった後も大切に保管してください。
本組付要領書はお手持ちのスマートフォンや
タブレットからアクセスすることができます。



株式会社 **タカキタ**

は じ め に

このたびは本製品をお買い上げいただき、ありがとうございます。

この組付要領書は、**オートラップマシーン用ロールたておろしアタッチ**の組付要領について記載しております。組付前には必ずこの組付要領書をお読みのうえ、正しく組付けてください。また、ご使用前にはラップマシーン本体の取扱説明書を熟知するまでお読みのうえ、正しくお取扱いいただき最良の状態でご使用ください。

- お読みになったあとも必ず製品に近接して保管してください。
- 製品を貸与または譲渡される場合は、本体の『取扱説明書及び部品表』とこの『組付要領書及び部品表』を製品に添付して、お渡しください。
- この組付要領書及び部品表を紛失または損傷された場合は、速やかにお買い上げの販売店または当社にご注文ください。
- 本書は、**注意**として製品自体の損傷防止に関する留意事項を記載しております。
- なお、品質・性能あるいは安全性の向上のため、使用部品の変更を行うことがあります。その際には、お手元の製品と本書の内容が一致しない場合がございますので、あらかじめご了承ください。
- ご不明な点やお気付の点がございましたら、お買い上げの販売店または当社にご相談ください。

⚠ 警 告 サ イ ン

⚠ 印付きの下記マークは安全上、特に重要な項目ですので、よく読んで必ずお守りください。

⚠ 危険

その警告に従わなかった場合、死亡または重傷を負うことになるものを示します。

⚠ 警告

その警告に従わなかった場合、死亡または重傷を負う危険性があるものを示します。

⚠ 注意

その警告に従わなかった場合、ケガを負うおそれのあるものを示します。

目 次

たておろしアタッチの組付け	1
作業方法	5

たておろしアタッチの組付け

このたびはオートラップマシン用ロールたておろしアタッチをお買い上げいただき、ありがとうございます。組付け前には、必ずこの組付要領書をお読みのうえ、正しく組付けてください。

- 開梱されましたら、組付前に部品表の部品が全て揃っているかをご確認のうえ、組付けを行ってください。

◆組付け手順

〔１〕①アームベース上および②アームベース下を、ラップマシン本体のアームシジフレームに③ボルトM12および④スプリングナット12で組付けます。

- ・組付け位置は次の図のようにアームシジフレームの端から20～30mmの位置にしてください。
- ・また、使用する穴がWM1062A-TOとWM1262A-TOでは異なりますのでご注意ください。

〔２〕次に⑤スプリングを組付けます。

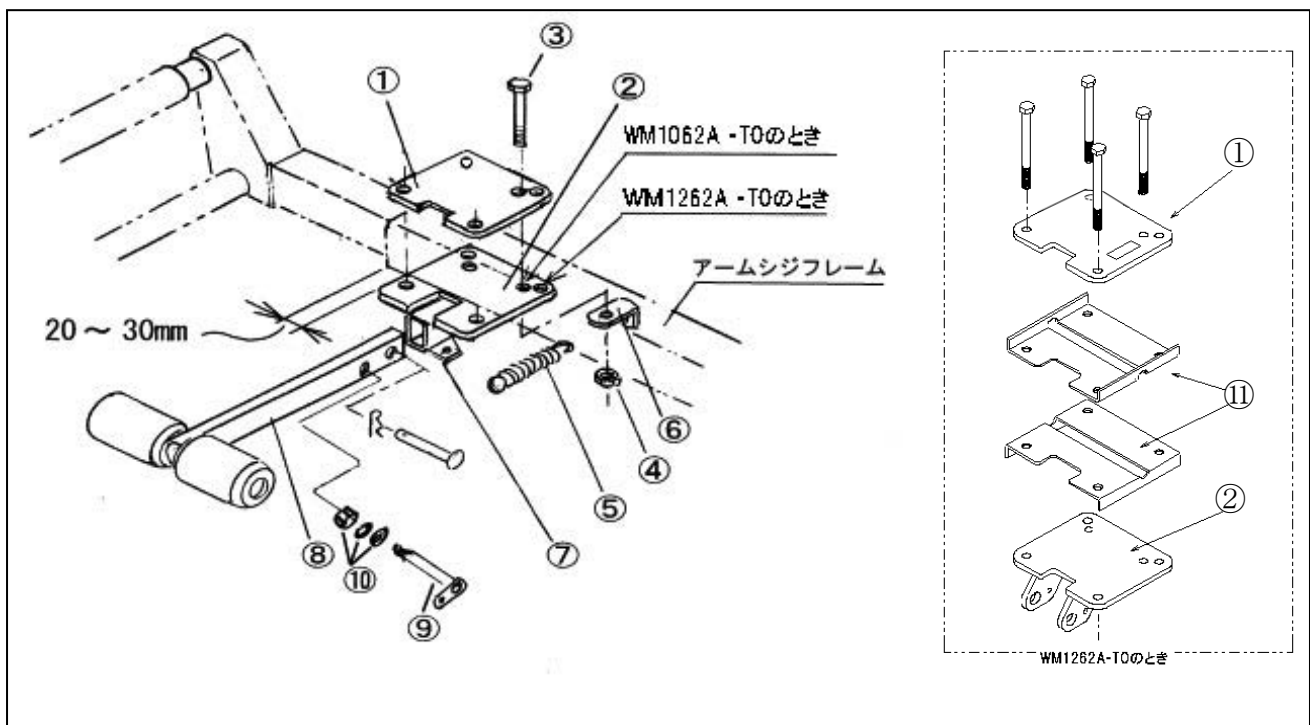
〔１〕の組付時に⑥スプリングフックを下図位置にボルトで共締めしておいてください。

⑦アームホルダのリベットと⑥スプリングフックの間に⑤スプリングを掛けてください。

〔３〕⑧たておろしアーム、ローラアッシを⑦アームホルダに差し込み、付属の⑨アームシテンピンおよび⑩ヒラザガネ16、バネザガネ16、ナット16で固定してください。

〔４〕アームおよびローラの動きが固い場合は、注油しなじませてください。

〔５〕WM1262A-TOのときは①アームベース上および②アームベース下と、アームシジフレームとの間に⑪ベーススペーサを挟み込むように取り付けてください。



たておろしアタッチの組付け

◆延長ブラケットの組付け

この作業は、WM1262A-TOを組付ける場合のみ必要です。

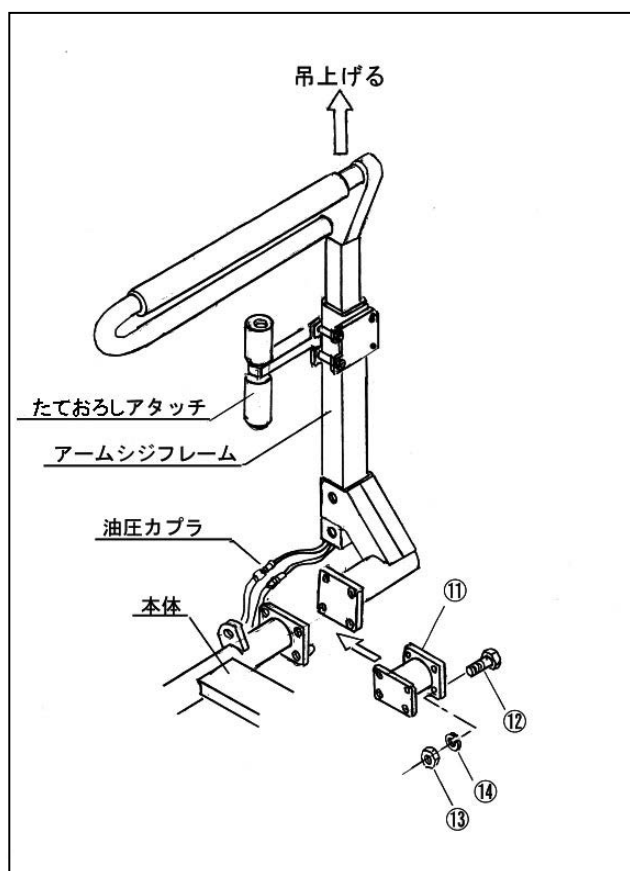
- 〔1〕 次の図のようにアームシジフレームをローダ、クレーン等で吊り上げて、一旦本体から切り離してください。

注 意

本体とアームシジフレームの間には油圧ホースがつながっています。

切り離すときは、ホースを傷めないよう十分注意してください。必要であれば油圧カブラ部分で切り離してください。

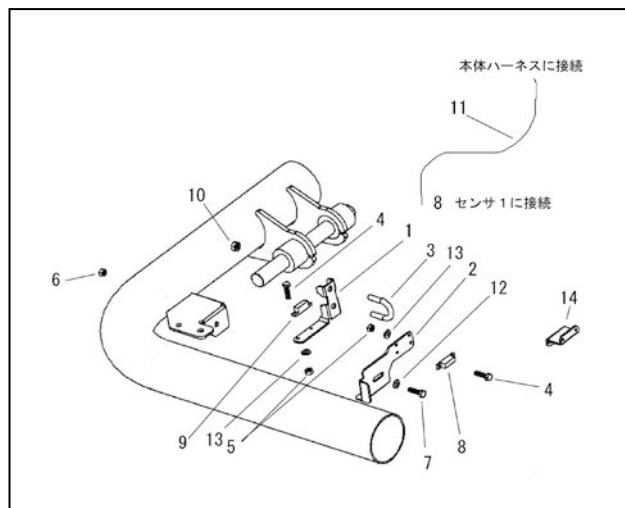
- 〔2〕 ⑪延長ブラケットを本体とアームシジフレームの間に入れ、⑫ボルトM12、⑬ナット20、⑭バネザガネ20で組付けてください。



たておろしアタッチの組付け

◆センサ部品の組付け

- 開梱されましたら、組付前に部品表の部品が全て含まれているかをご確認のうえ、組付けを行ってください。

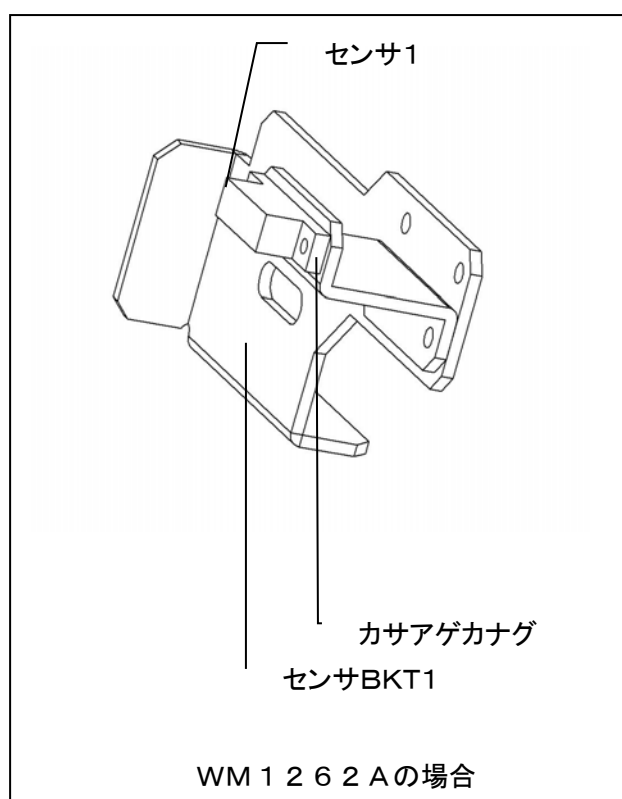


〔1〕①センサBKT2をシテンジクに③Uボルト⑩スプリングナット10で固定してください。次にセンサBKT2に⑨センサ2を④ナベコネジM4×14⑤ナット4⑬バネザガネ4で固定してください。

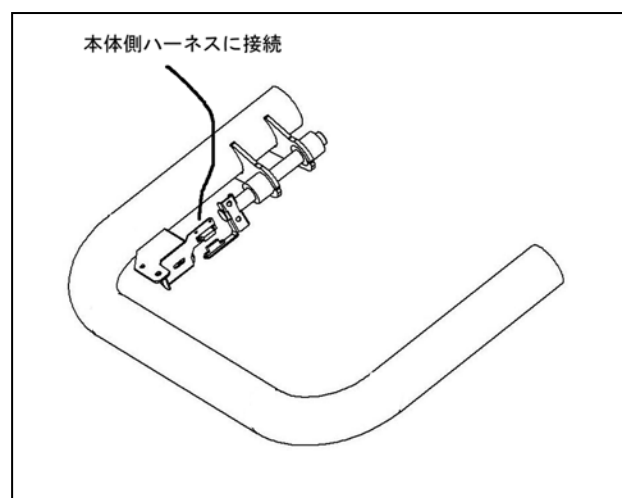
〔2〕②センサBKT1 をシャーシに⑦ボルトM8×20⑥スプリングナット8⑫ヒラザガネ8で固定してください。

次にセンサBKT1に⑨センサ1を④ナベコネジM4×14⑤ナット4⑬バネザガネ4で固定してください。

WM1262Aの場合は、センサBKT1とセンサ1の間に⑭カサアゲカナグを入れてください。

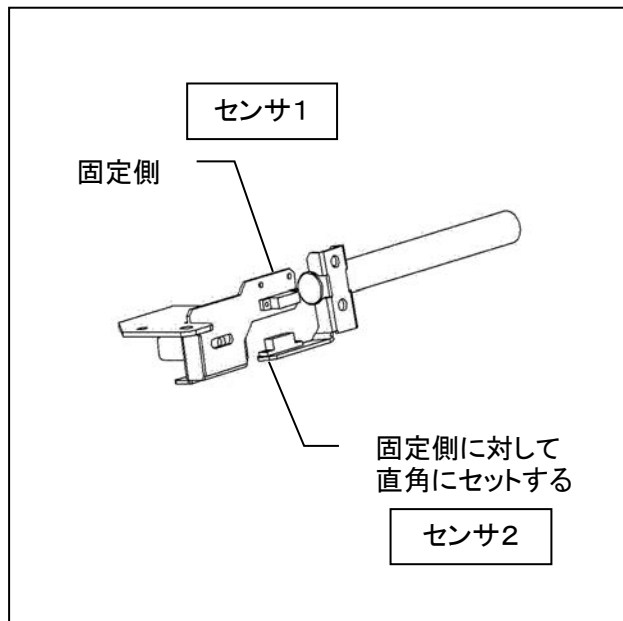


〔3〕⑪ハーネスを本体側ハーネスと⑧センサ1に接続してください。



たておろしアタッチの組付け

- 〔４〕 センサの角度を調整してください。
ターンテーブルを戻した状態で、図の
ようにセットしてください。



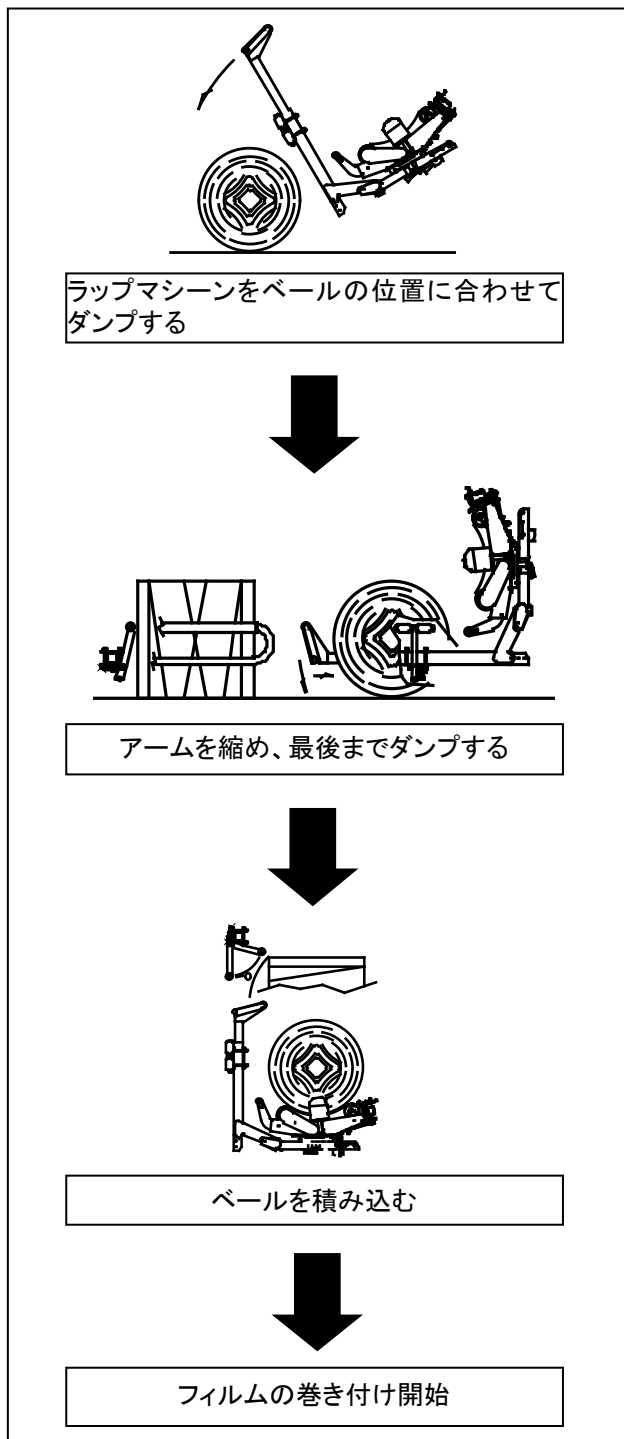
このセンサは、たておろしをする際に、アームを伸ばすタイミングを感知します。ターンテーブルを上げていくと、センサ1が回転し、センサ1と向かい合うとアームが伸びるようになっていきます。実際に動作確認を行い、センサ2の位置を微調整してください。

作業方法

※ベールの積み込みからフィルムの巻き付け、ベールを降ろす作業の詳細については、ラップマシーン本体の取扱説明書を参照してください。

◆ベールの積み込み（手動操作の場合）

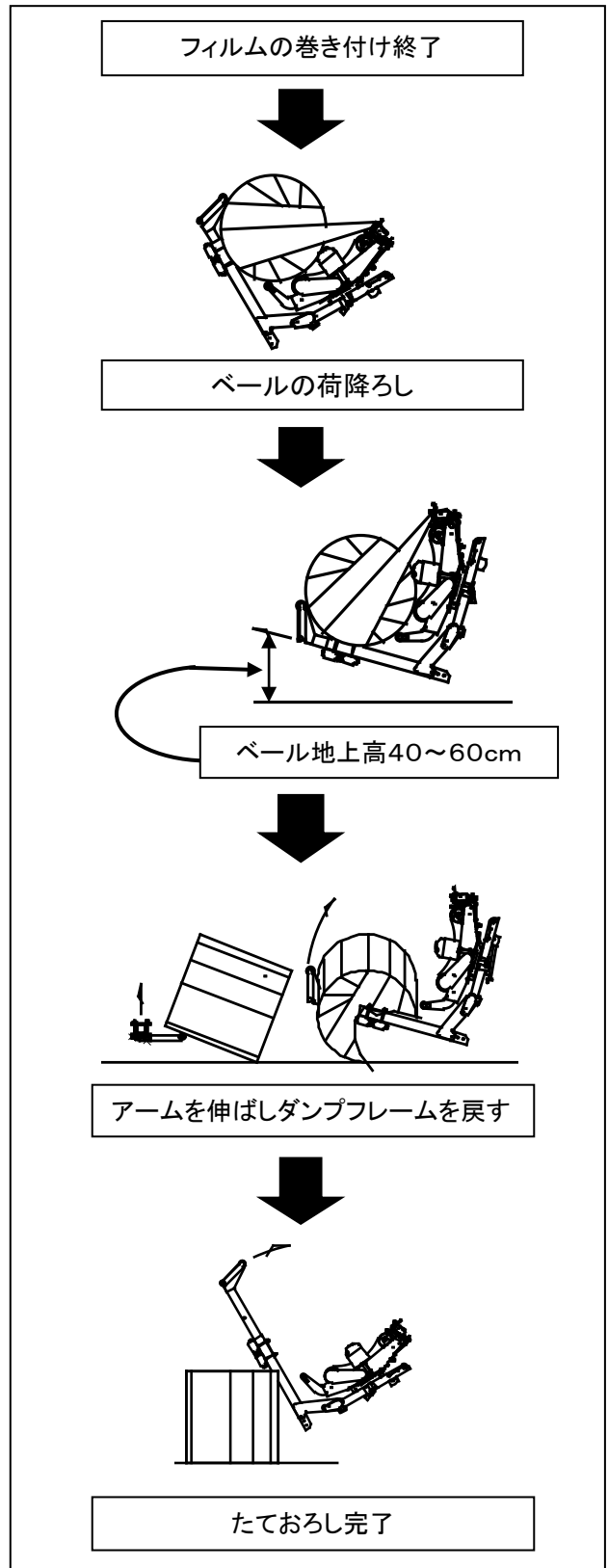
ラップマシンをベールの位置に合わせてダンプします。この時、アームがベールの上に被るように位置合わせをして最後までダンプします。



◆ベールの荷おろし

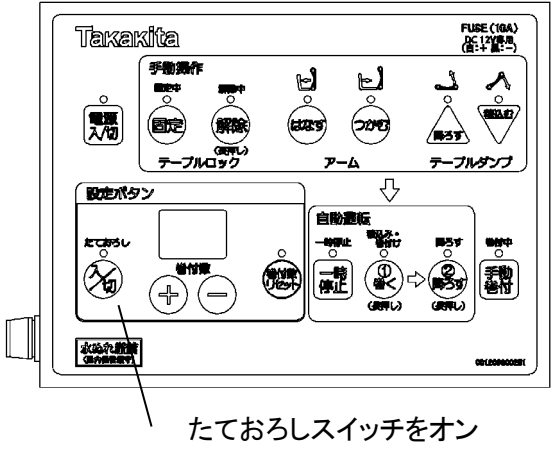
荷降ろしの際は、少し高い位置でアームを伸ばしてください。（ベールの地上高が約40～60cm）

こうすることで比較的容易にベールのたておろし作業ができます。



作業方法

◆自動運転を行う



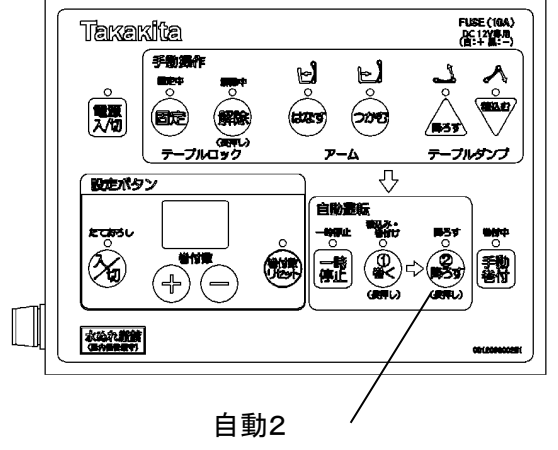
たておろしスイッチをオン

作業前に、たておろしスイッチを入れてください。(LED点灯)
一度電源を切ると、たておろしスイッチはオフに戻りますので、ご注意ください。

↓

ボールの積み込み～巻き付け完了までを行う。
詳細については、ラップマシーン本体の取扱説明書を参照してください。

◆ボールの荷おろし



自動2

巻き付け完了後、「自動2」スイッチを長押ししてください。
荷降ろし～たておろし完了まで自動で動作します。