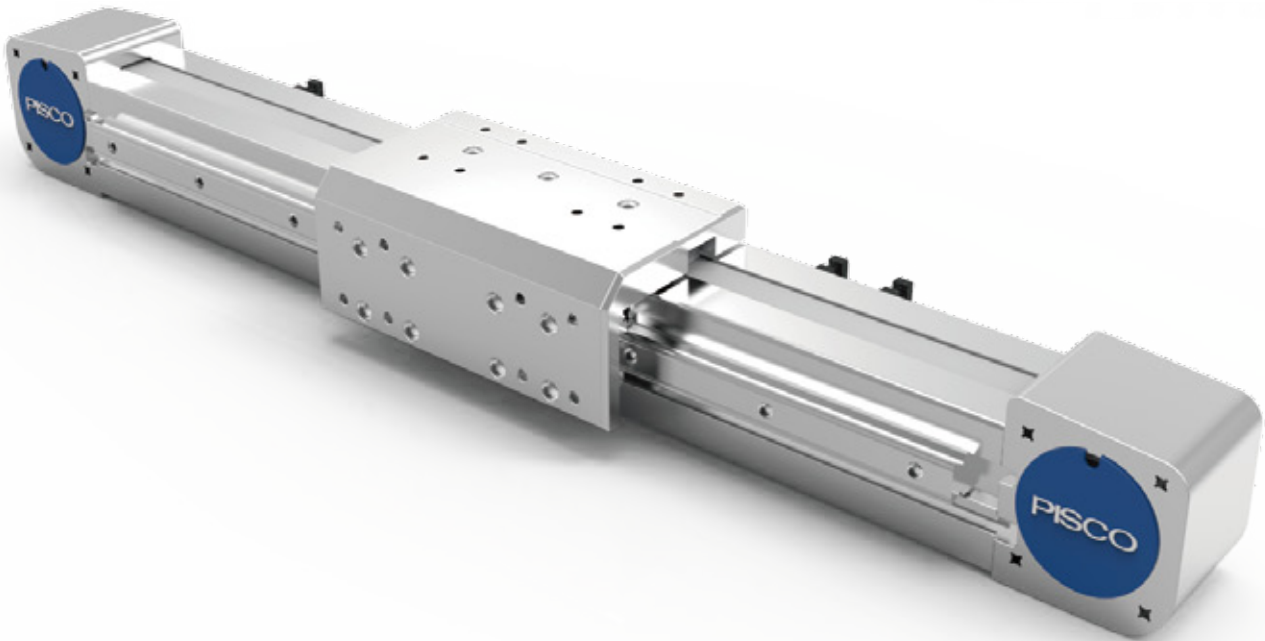


CARTESIAN ROBOTS SERIES

PSR



CARTESIAN ROBOTS 2015 NEW PRODUCT

PSR series 특장점

01

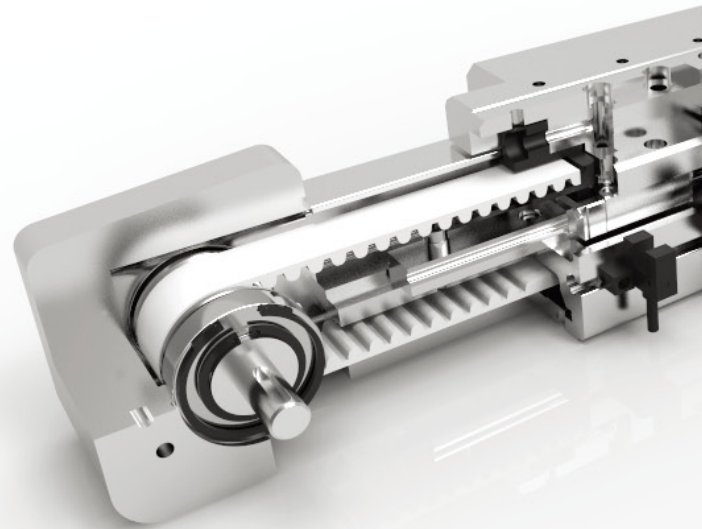
슬림한 디자인 적용

사용자의 장착 공간을 배려하여 전반적으로 슬림한 디자인을 적용하였습니다.

02

맞춤형 슬라이드

사용자 요청 사항에 따른 맞춤제작이 가능합니다.



04

LM Guide

고강성, 고정도의 LM Guide를 적용하였습니다.

05

LM 측면 보강 타입

스탠다드 타입 대비 횡하중 보강 및 휨 모멘트 보강 타입을 제공합니다.

03

다양한 조합

다양한 형태의 모터, 감속기 등이
장착 가능합니다.



06

RPP 타입 벨트 적용

철심 보강된 RPP 타입 벨트 적용으로
위치 정밀도 향상 및 마찰소음 감소를
실현하였습니다.

INDEX

특장점	2-3
안전상의 주의사항	4-5
주문형식	6
공통사양	7
PSRB 40	8
PSRB 55	9
PSRB 75	10
PSRB 100	11
PSRBL 40	12
PSRBL 55	13
PSRBL 75	14
PSRBL 100	15

안전상의 주의사항

개요

1. 본 주의사항은 제품을 안전하고 바르게 사용하여 사용자의 '위험'과 '제품고장'을 미연에 방지하기 위함입니다.
2. KS B ISO 10218(산업용 Robot의 안전에 관한 요구사항)의 안전 규칙과 병행하여 반드시 지켜 주십시오.
3. 당사 Robot의 Model 선정 및 사용 전에 모든 내용을 필히 숙지한 후에 적용하여야 합니다.
4. Robot의 선정 및 취급은 충분한 지식과 경험을 가진 자가 반드시 본 주의사항을 완전히 숙지한 후 사용하여 주십시오.
5. 당사 Robot은 일반산업기기용 부품으로서 설계, 제조된 제품으로 사양범위 내에서 사용하십시오.
6. 당사 Robot의 보증범위는 제품 단품에 한하며, 본 카탈로그와 사용자 안전 주의사항에 따라 바르게 사용하지 않으므로 해서 발생하는 사고 및 고장 등에 대하여 일체의 책임을 지지 않습니다.

※ 아래의 용도에는 당사 제품을 절대 사용하지 마십시오.

1. 인명 및 신체의 유지, 관리 등에 관계된 의료 기구
2. 사람의 이동, 반송을 위한 기구 및 기계장치
3. 기타 인명에 관계된 장치
4. 기계 장치 중 중요안전부품

복장

1. 작업자는 Robot의 운반, 설치, 운전시 안전을 위하여 작업복, 장갑, 헬멧, 안전화, 안전장구 등을 반드시 착용하여야 합니다.

운반 및 적재

1. 본 주의사항은 제품을 안전하고 바르게 사용하여 사용자의 '위험'과 '제품고장'을 미연에 방지하기 위함입니다.
2. Robot을 운반하는 과정에 충격이 가해지지 않도록 주의하여 주시기 바랍니다.
3. Robot을 적재 및 보관할 경우에는 깨끗한 환경에 적재하시고 바람, 비, 습기 또는 직사광선에 노출되지 않도록 주의하며, 포장을 하여 수평으로 3군데 이상을 지지하도록 적재하여 주시기 바랍니다.
4. 단거리 운반 및 이동 시 Robot의 End Cover나 Cable을 절대 잡지 마십시오. 운반 시에는 항상 수평을 유지하며 들어야 합니다.
5. 장거리 이동 시에는 수평을 유지한 상태에서 Robot의 몸체와 Slide가 움직이지 않도록 고정된 후 이동하여 주십시오.
6. 당사의 Robot은 이동 또는 적재에 대한 환경적인 문제에 관한 별도의 시험이 이루어져 있지 않습니다. 만약 정밀 기기로서의 세심한 주의가 없으면 사용수명에 막대한 영향을 줄지도 모르는 문제점이 발생할 수 있습니다.

포장

1. 본 제품은 외부의 분진 및 충격으로부터 Robot을 보호할 수 있도록 세척된 종이, 발포제 및 비닐로 포장되어 있습니다.
2. 포장을 해체한 후 가능한 빠른 시간 내에 Robot 기구부의 손상 여부를 확인하십시오.
3. 사용자가 주된 Robot과 일치하는지 여부를 확인하기 위해 Robot에 붙어있는 명판에 표기된 형명을 확인하십시오. 옵션을 추가하였을 경우에는 부수 기재들을 확인하십시오.
4. 포장박스에서 Robot을 꺼내거나 Robot을 운반할 때에는 항상 수평을 유지하여 주십시오. 만약 Brake가 없는 Servo Motor가 적용된 Robot을 수직으로 세웠을 경우 Slide 부분이 자중에 의해 미끄러지며 손가락을 다칠 우려가 있습니다.

사용환경

1. 발화물, 인화물, 폭발물 등의 위험물이 존재한 장소에서는 사용하지 마십시오. 발화, 인화, 폭발의 가능성이 있습니다.
2. 직사광선(자외선)이 드는 장소, 염분이 있는 장소, 다습상태의 장소, 유기용제, 린산 에스테르계 작동유가 포함되어 있는 분위기에서 사용하지 마십시오. 단기간에 기능을 상실하거나 급격한 성능저하 혹은 수명의 저하를 초래합니다. 또한 제품 이상작동의 가능성이 있습니다.
3. 부식가스(황산과 염산 등)등의 분위기 에서 사용하지 마십시오. 녹이 슬어 내부 부품의 강도 저하로 성능이 나빠질 가능성이 있습니다.
4. 티끌, 먼지가 적은 장소, 금속가루가 없는 장소에 설치해 주십시오. 티끌, 먼지가 많은 장소, 금속가루가 있는 장소에 설치한 경우 오작동을 일으킬 가능성이 있습니다.
5. 큰 진동과 충격이 전달되는 장소(4.9m/S2이상)에 설치하지 마십시오. 큰 진동과 충격이 전달되면 오작동을 일으킬 가능성이 있습니다.

※ 하기의 장소에서 사용할때는 차폐대책을 충분히 해 주십시오. 조치를 취하지 않을 경우 오작동을 일으킬 가능성이 있습니다.

1. 대 전류와 고 자기장이 발생하는 장소
2. 용접작업 등으로 아크 방전이 발생하는 장소
3. 정전기 등으로 노이즈가 발생하는 장소
4. 방사능이 유출될 가능성이 있는 장소

※ 사용 환경은 다음의 조건을 만족하는 환경이 되어야 합니다.

1. 실내의 직사광선(자외선)이 닿지 않는 곳
2. 주위의 대형 열원으로부터 Robot에 복사열이 직접 닿지 않는 곳
3. 주위온도는 0℃~40℃
4. 습도는 85% 이하 이어야 하며, 이슬이 맺히지 않는 곳
5. 부식성 가스 및 가연성 가스가 없는 곳
6. 오일미스트, 절삭액이 튀지 않을 것
7. 주위에 다량의 먼지, 쓰레기, 금속가루가 발생하지 않는 곳
8. 0.3G를 초과하는 진동이 전달되지 않는 곳
9. 심각한 자력, 전자파, 자외선, 방사선이 없는 곳
10. 본 제품은 내약품성을 고려하지 않습니다.
11. 일반적으로 작업자가 보호구 또는 보호복 없이 작업 가능한 환경입니다.

■ 선정

1. 제품의 사양범위 외에서는 사용하지 마십시오. 사양범위 외에서 사용하게 되면 제품의 고장, 기능정지와 파손의 원인이 됩니다. 또한 현저한 수명저하를 가져옵니다. 특히 최대적재중량과 최대속도는 지켜 주십시오.
2. 카탈로그, 사용자 주의사항 등에 기재되지 않은 조건과 환경에서의 사용 및 항공시설, 연소장치, 오락기계, 클린룸내, 안전기기, 그외의 인명과 재산에 큰 영향이 예측되는 등, 특히 안전성이 요구되는 용도에 사용을 검토하는 경우, 정격, 성능에 대해 여유를 가지고 사용방법과 안전장치등의 안전대책에 충분한 배려를 부탁드립니다. 또한 반드시 당사 영업담당자와 상담해 주십시오.
3. 안전상 주의 전반에 대해 준수하지 않을 경우 당사는 일체의 책임을 지지 않습니다.
4. 제품에 관한 문의 혹은 수리의뢰는 가까운 당사영업소로 해 주십시오.

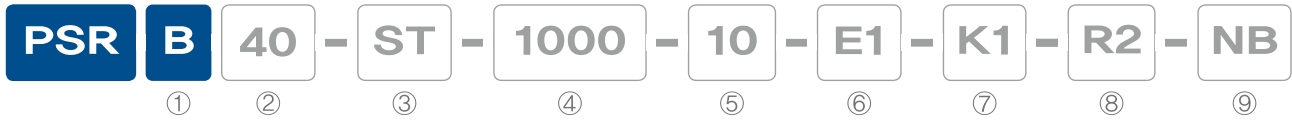
■ 설치

1. 당사의 Robot은 고속으로 운전하기 때문에 반드시 자중이 큰 설치면에 고정된 후 작동 시켜야 합니다. 제품의 파손, 낙하, 이상작동 등으로 다칠 가능성이 있습니다.
2. 제품을 설치할 때에는 보수작업이 가능한 공간을 확보해 주십시오. 공간이 확보되지 않으면 일상점검과 유지등이 되지 않아 장치의 정지, 제품의 파손과 작업중의 부상으로 연결 됩니다.
3. 제품의 운반, 장착 시에는 리프트와 지지대로 확실히 지지하거나 복수의 사람이 작업하는등 사람의 안전을 확보하여 충분히 주의하여 주십시오.
4. 설치, 조정등의 작업을 할 경우 예기치 못한 전원 등이 들어오지 않도록 "작업중, 전원투입금지"등의 표시를 해 주십시오. 부주의로 전원이 들어오면 감전이나 갑작스런 장치의 작동으로 부상을 입을 가능성이 있습니다.
5. 제품을 수직으로 설치하여 사용하는 경우 반드시 브레이크를 부착하여 사용해 주십시오.
6. 케이블, 커넥터의 접속은 뺄리지 않도록 확실하게 해 주십시오. 제품의 이상작동, 화재의 원인이 됩니다.
7. 비상정지, 정전 등으로 시스템의 이상시 기계가 정지할 경우에 장치의 파손, 신체사고등이 발생하지 않도록 안전회로 또는 안전장치를 설계 해 주십시오.
8. Robot 및 컨트롤러는 반드시 D중 접지공사(구제3중접지공사, 접지저항 100Ω이하)를 해 주십시오. 누전된 경우 감전과 오작동의 가능성이 있습니다.

※ 본 내용은 제품의 개선을 위해 예고 없이 변경 될 수 있습니다.

PSR Series

주문형식 Order Information



① 형식 Type

B Belt, Standard Type

BL Belt, LM Side Type

② 본체 사이즈 Body Size

40 40mm

55 55mm

75 75mm

100 100mm

③ 형상 Shape

ST Standard

④ 이송거리 Stroke

(mm)	1000	2000	3000	3500	4000
40	MAX : 1000 mm				
55, 75, 100	MAX : 3500 mm				

⑤ 모터용량 Motor capacity

기호	용량 (W)	40	55	75	100
10	100	●			
20	200		●		
40	400			●	
75	750				●

※ 모터 및 감속기 선정은 가까운 영업소에 문의하여 주십시오.

⑥ 센서 Sensor

무기입	NO SENSOR
※ 센서 도그 1EA를 포함.	
E1	OMRON (EE-SX672) / 기본 3EA
E2	OMRON (EE-SX672 + EE1001) / 기본 3EA
E3	OMRON (EE-SX912 - R / 1EA) (EE-SX913 - R / 2EA) ※ PSRB 40 전용

⑦ 풀리 타입 Pulley Type

풀리 타입	축 타입
K	1 3
S	2 4
B	

⑧ 색상 Color / 표면처리 Surface Treatment

무기입	White Anodizing (Standard)
B	Black Anodizing
R1	LM Rail + Raydent
R2	LM Rail + LM Block + Raydent

⑨ 브라켓 Bracket

무기입	없음.
CH	커플링 + 커플링 하우징
MF	모터 플랜지

NS	너트 측면 취부 - 기본 8개 (양측 총합)
NB	너트 하부 취부 - 기본 8개
M	마운팅 브라켓 (형상 및 기타 별도 문의)

※ 상기 사양 외 특수사양은 피스코코리아 모션사업부에 문의하여 주십시오.

사양 Specifications

PSRB 공통사양 Standard Type Common Specifications

항 목	본체 사이즈			
	40각	55각	75각	100각
스트로크 (mm)	Max, 1000	Max, 3500	Max, 3500	Max, 3500
가반 하중 (kgf)	20	70	110	150
반복 정밀도 (mm)	± 0,1	± 0,1	± 0,1	± 0,1
최대 속도 (mm/s)	840 (1/5 reducer)	1100 (1/5 reducer)	1600 (1/5 reducer)	2300 (1/5 reducer)
기본 중량 (kg)	0,8	2,1	7,1	9,4
100mm당 중량 (kg)	0,4	0,8	1,5	2,8
LM Guide 사양	NO.12 / 1Rail 2Block	NO.15 / 1Rail 2Block	NO.20 / 1Rail 2Block	NO.25 / 1Rail 2Block
Pulley P.C.D	Φ27,06	Φ38,2	Φ53,48	Φ73,85
Belt 사양	RPP5M, W15	RPP5M, W15	RPP8M, W25	RPP8M, W30
모터 (W)	100	200	400~750	750~
Body	Aluminum profile, White Anodizing & Black Anodizing (option)			

※ 상기 사양 외 특주사양은 피스코코리아 모션사업부에 문의하여 주십시오.

※ 제품의 치수, 사용조건 및 사양등은 변경될 수 있습니다.

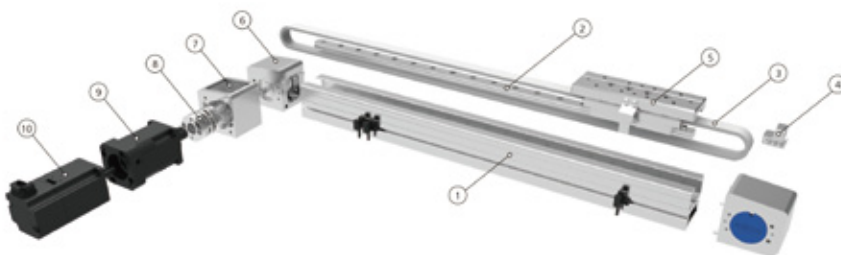
PSRBL 공통사양 LM Type Common Specifications

항 목	본체 사이즈			
	40각	55각	75각	100각
스트로크 (mm)	Max, 1000	Max, 3500	Max, 3500	Max, 3500
가반 하중 (kgf)	20	70	110	150
반복 정밀도 (mm)	± 0,1	± 0,1	± 0,1	± 0,1
최대 속도 (mm/s)	840 (1/5 reducer)	1100 (1/5 reducer)	1600 (1/5 reducer)	2300 (1/5 reducer)
기본 중량 (kg)	0,9	2,4	7,6	10,2
100mm당 중량 (kg)	0,5	0,9	1,7	3,1
LM Guide 사양	NO.12 / 2Rail 4Block	NO.15 / 2Rail 4Block	NO.20 / 2Rail 4Block	NO.25 / 2Rail 4Block
Pulley P.C.D	Φ27,06	Φ38,2	Φ53,48	Φ73,85
Belt 사양	RPP5M, W15	RPP5M, W15	RPP8M, W25	RPP8M, W30
모터 (W)	100	200	400~750	750~
Body	Aluminum profile, White Anodizing & Black Anodizing (option)			

※ 상기 사양 외 특주사양은 피스코코리아 모션사업부에 문의하여 주십시오.

※ 제품의 치수, 사용조건 및 사양등은 변경될 수 있습니다.

PSRB 구조도



No.	품명
1	Frame Body
2	LM Guide
3	Belt
4	Belt Clamp
5	Slide Plate
6	Pulley Housing
7	Coupling Housing
8	Coupling
9	Reducer
10	Servo Motor

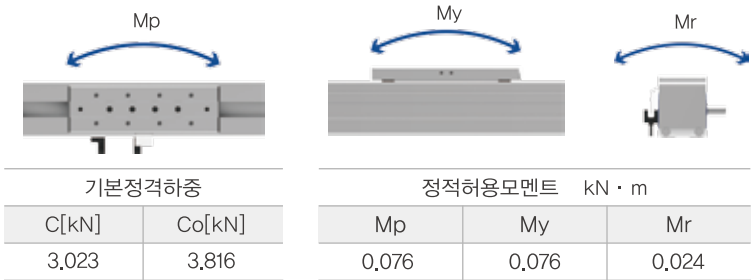
PSRB 40 Series Specifications

사양 Specification

Motor Output [W]	100	
LM Guide	NO.12 (1Rail 2Block)	
Stroke [mm]	1000	
Repeatability [mm]	±0,1	
Gear Ratio	10	5
Rated Speed [mm/sec]	420	840
Payload(kg)–Horizontal	20	10
Color	White / Black	

※ 제품의 치수, 사용조건 및 사양등은 변경될 수 있습니다.

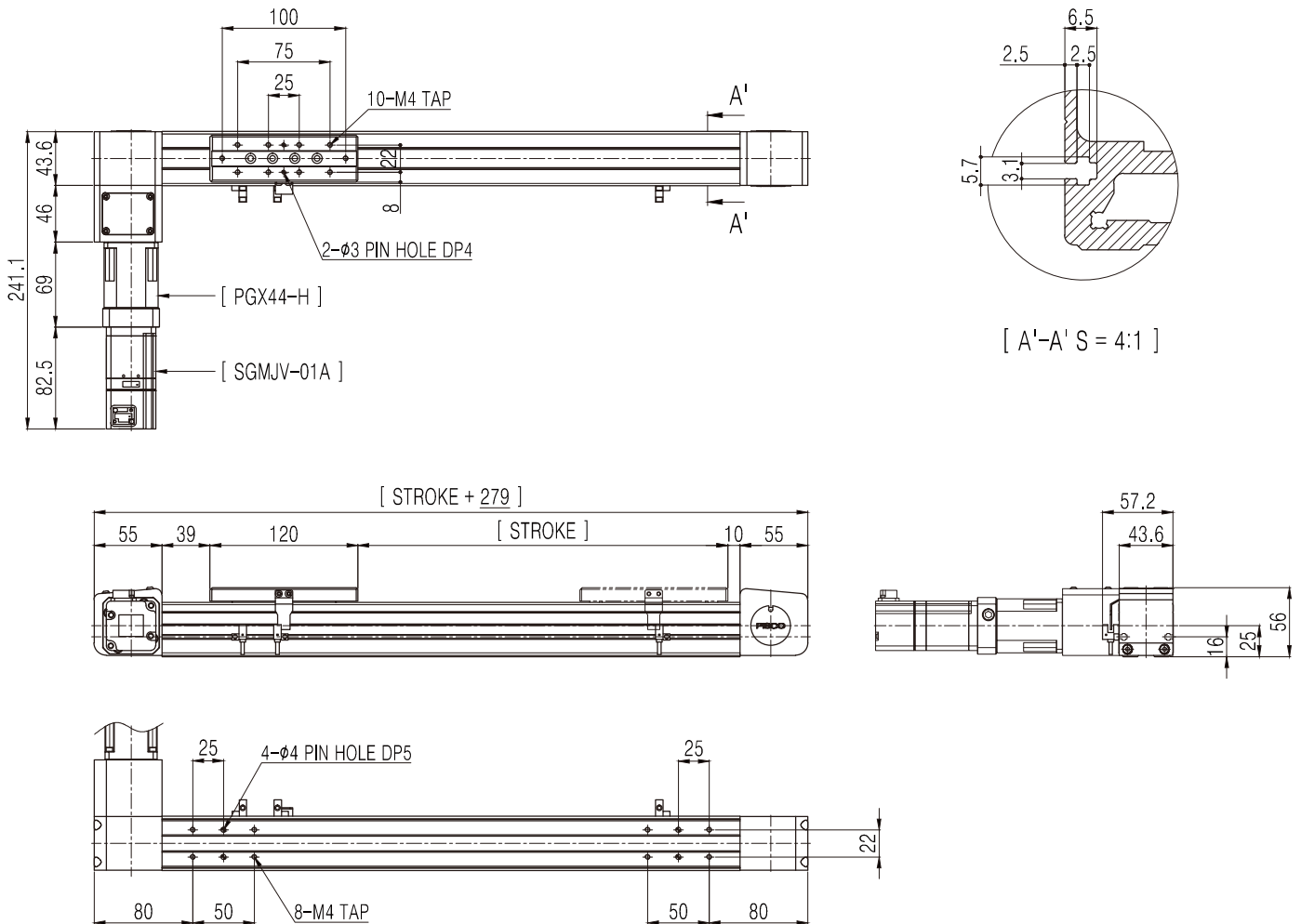
정적 허용 모멘트 Static Permissible Moment



이송 거리별 무게 Weight by Stroke

Stroke[mm]	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
Weight[kg]	1.2	1.6	2.0	2.4	2.8	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8
Body Length[mm]	379	479	579	679	779	879	979	1079	1179	1279
Max Speed[mm/s]	420 (Gear Ratio 10) / 840 (Gear Ratio 5)									

치수도 Dimension(mm)



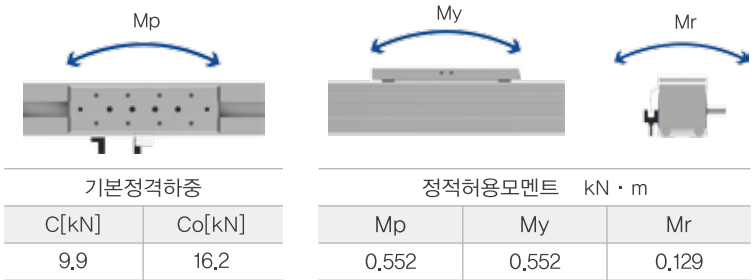
PSRB 55 Series Specifications

사양 Specification

Motor Output [W]	200	
LM Guide	NO.15 (1Rail 2Block)	
Stroke [mm]	3500	
Repeatability [mm]	±0,1	
Gear Ratio	10	5
Rated Speed [mm/sec]	590	1100
Payload(kg)—Horizontal	50	15
Color	White / Black	

※ 제품의 치수, 사용조건 및 사양등은 변경될 수 있습니다.

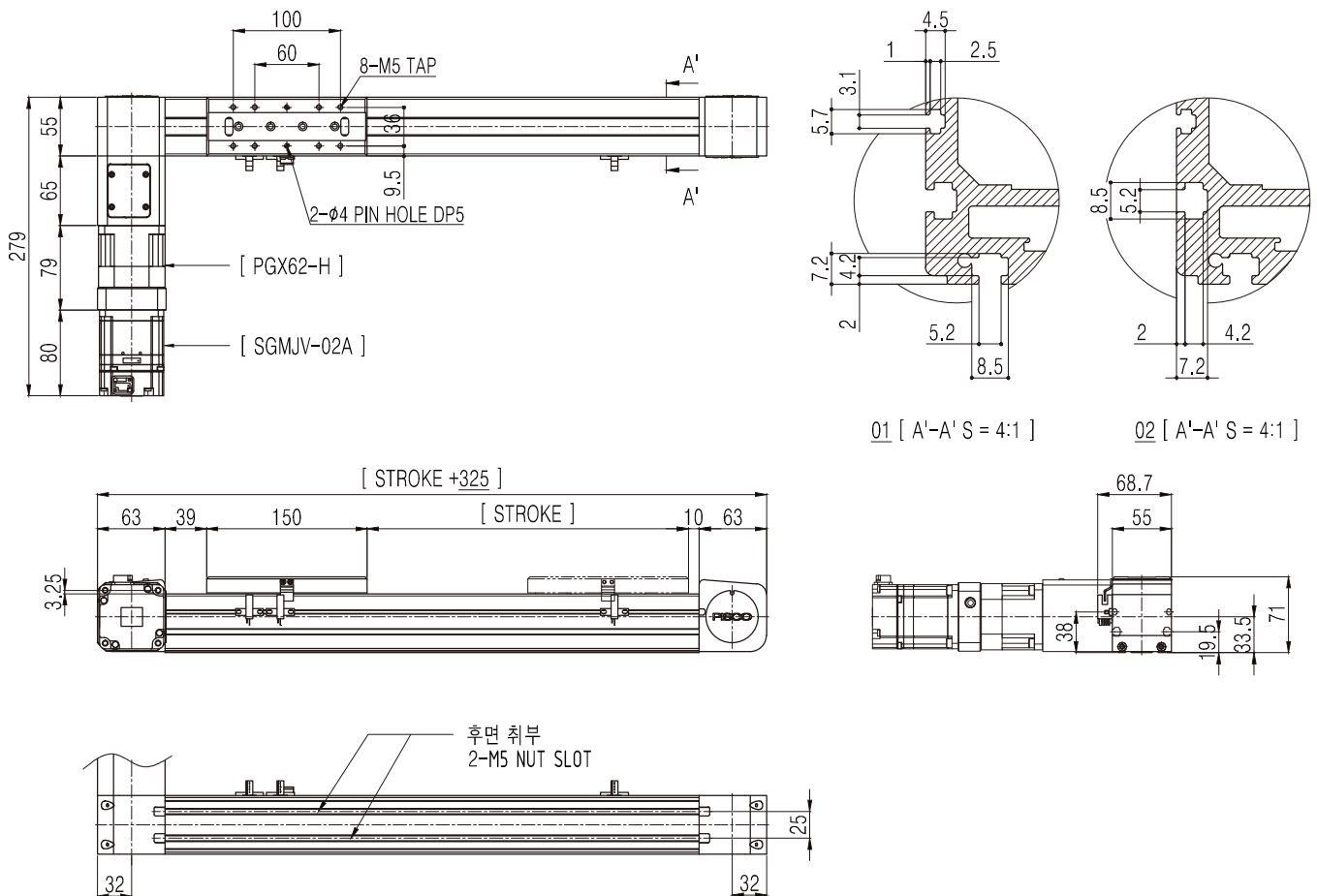
정적 허용 모멘트 Static Permissible Moment



이송 거리별 무게 Weight by Stroke

Stroke[mm]	100	200	300	400	500	600	700	800	1000	1200	1400	1600	2000	2400	2800	3200	3500
Weight[kg]	2,9	3,7	4,5	5,3	6,1	6,9	7,7	8,5	10,1	11,7	13,3	14,9	18,1	21,3	24,5	27,7	30,1
Body Length[mm]	425	525	625	725	825	925	1025	1125	1325	1525	1725	1925	2325	2725	3125	3525	3825
Max Speed[mm/s]	590 (Gear Ratio 10) / 1100 (Gear Ratio 5)																

치수도 Dimension(mm)



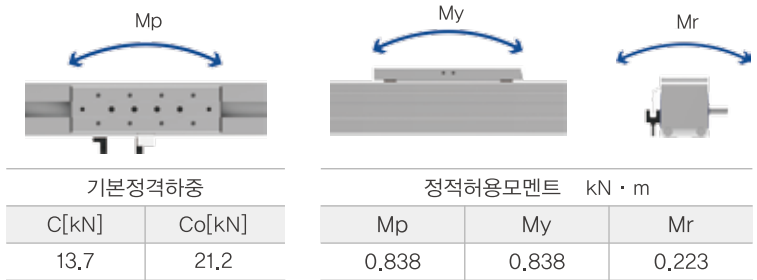
PSRB 75 Series Specifications

사양 Specification

Motor Output [W]	400~750		
LM Guide	NO.20 (1Rail 2Block)		
Stroke [mm]	3500		
Repeatability [mm]	±0.1		
Gear Ratio	20	10	5
Rated Speed [mm/sec]	419	839	1679
Payload(kg)—Horizontal	110	70	25
Color	White / Black		

※ 제품의 치수, 사용조건 및 사양등은 변경될 수 있습니다.

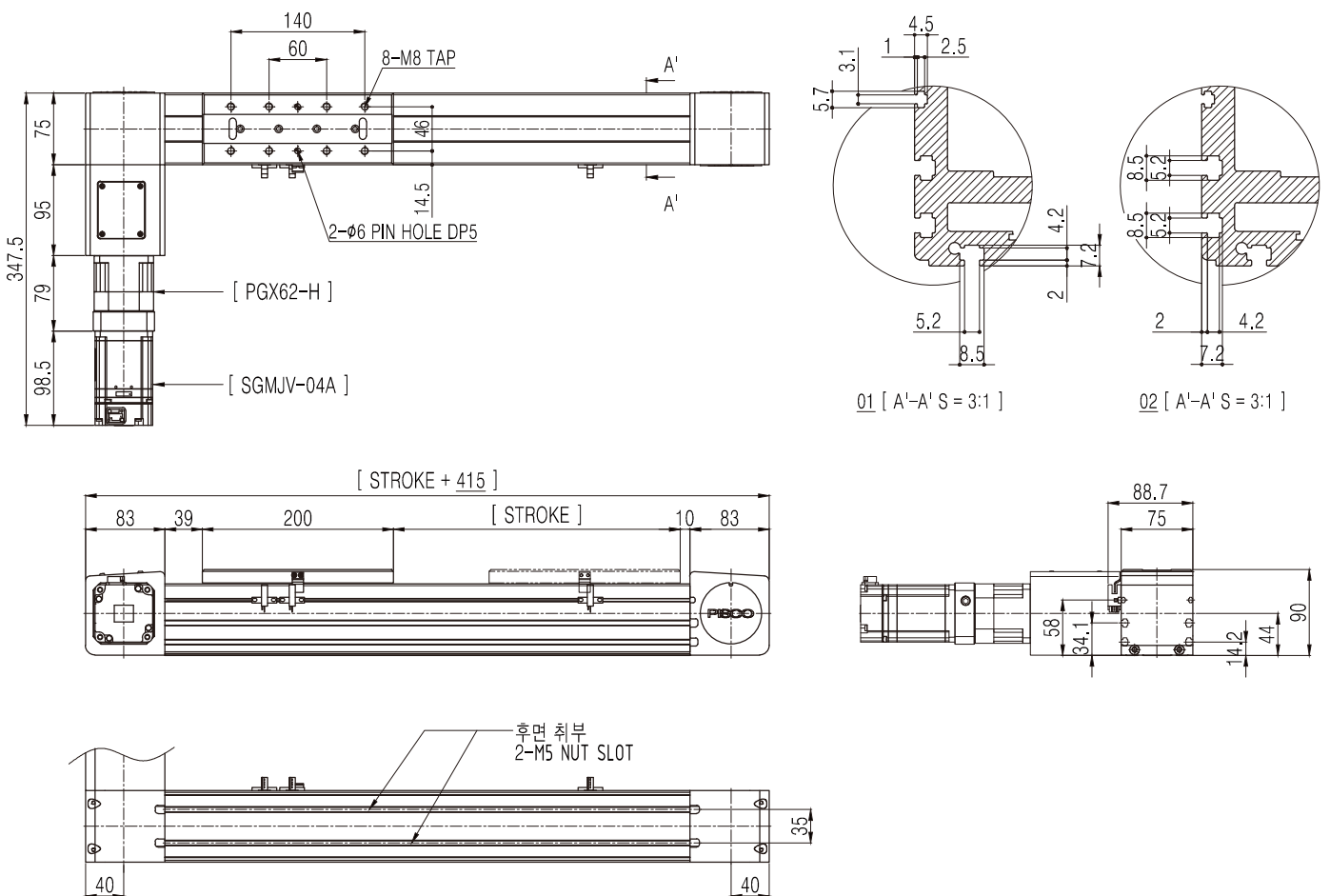
정적 허용 모멘트 Static Permissible Moment



이송 거리별 무게 Weight by Stroke

Stroke[mm]	100	200	300	400	500	600	700	800	1000	1200	1400	1600	2000	2400	2800	3200	3500
Weight[kg]	8.6	10.1	11.6	13.1	14.6	16.1	17.6	19.1	22.1	25.1	28.1	31.1	37.1	43.1	49.1	55.1	59.6
Body Length[mm]	515	615	715	815	915	1015	1115	1215	1415	1615	1815	2015	2415	2815	3215	3615	3915
Max Speed[mm/s]	419 (Gear Ratio 20) / 839 (Gear Ratio 10) / 1679 (Gear Ratio 5)																

치수도 Dimension(mm)



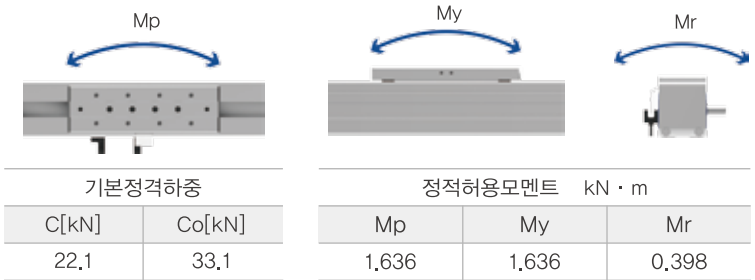
PSRB 100 Series Specifications

사양 Specification

Motor Output [W]	750~		
LM Guide	NO.25 (1Rail 2Block)		
Stroke [mm]	3500		
Repeatability [mm]	±0,1		
Gear Ratio	20	10	5
Rated Speed [mm/sec]	579	1159	2318
Payload(kg)–Horizontal	150	80	40
Color	White / Black		

※ 제품의 치수, 사용조건 및 사양등은 변경될 수 있습니다.

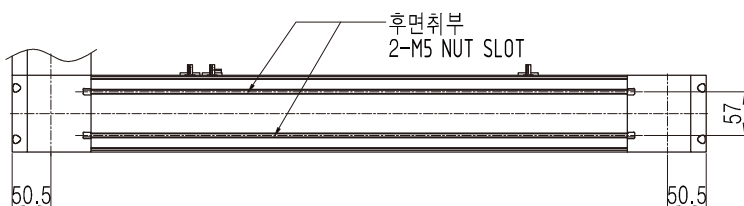
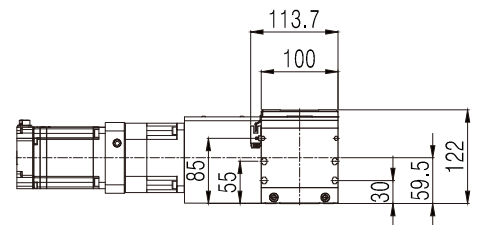
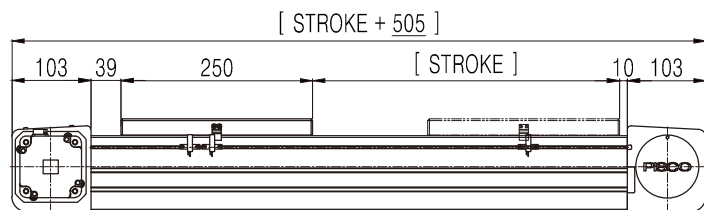
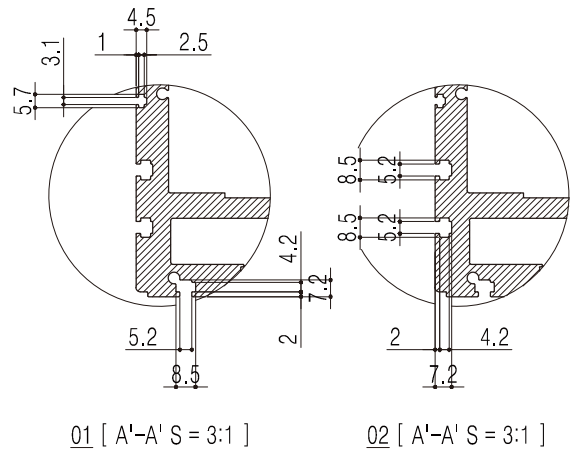
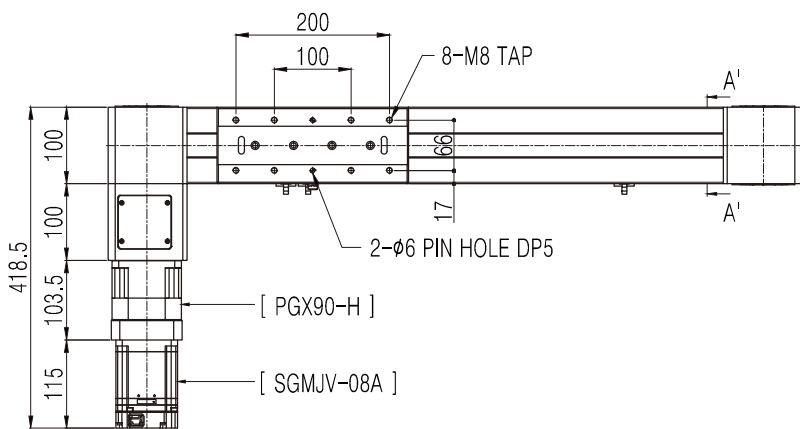
정적 허용 모멘트 Static Permissible Moment



이송 거리별 무게 Weight by Stroke

Stroke[mm]	100	200	300	400	500	600	700	800	1000	1200	1400	1600	2000	2400	2800	3200	3500
Weight[kg]	12.2	15.0	17.8	20.6	23.4	26.2	29.0	31.8	37.4	43.0	48.6	54.2	65.4	76.6	87.8	99.0	107.4
Body Length[mm]	605	705	805	905	1005	1105	1205	1305	1505	1705	1905	2105	2505	2905	3305	3705	4005
Max Speed[mm/s]	579 (Gear Ratio 20) / 1159 (Gear Ratio 10) / 2318 (Gear Ratio 5)																

치수도 Dimension(mm)



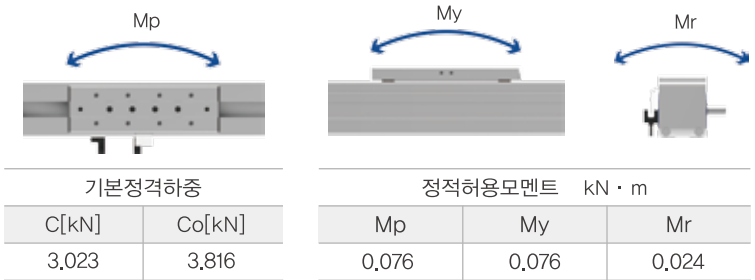
PSRBL 40 Series Specifications

사양 Specification

Motor Output [W]	100	
LM Guide	NO.12 (2Rail 4Block)	
Stroke [mm]	1000	
Repeatability [mm]	±0,1	
Gear Ratio	10	5
Rated Speed [mm/sec]	420	840
Payload(kg)—Horizontal	20	10
Color	White / Black	

※ 제품의 치수, 사용조건 및 사양등은 변경될 수 있습니다.

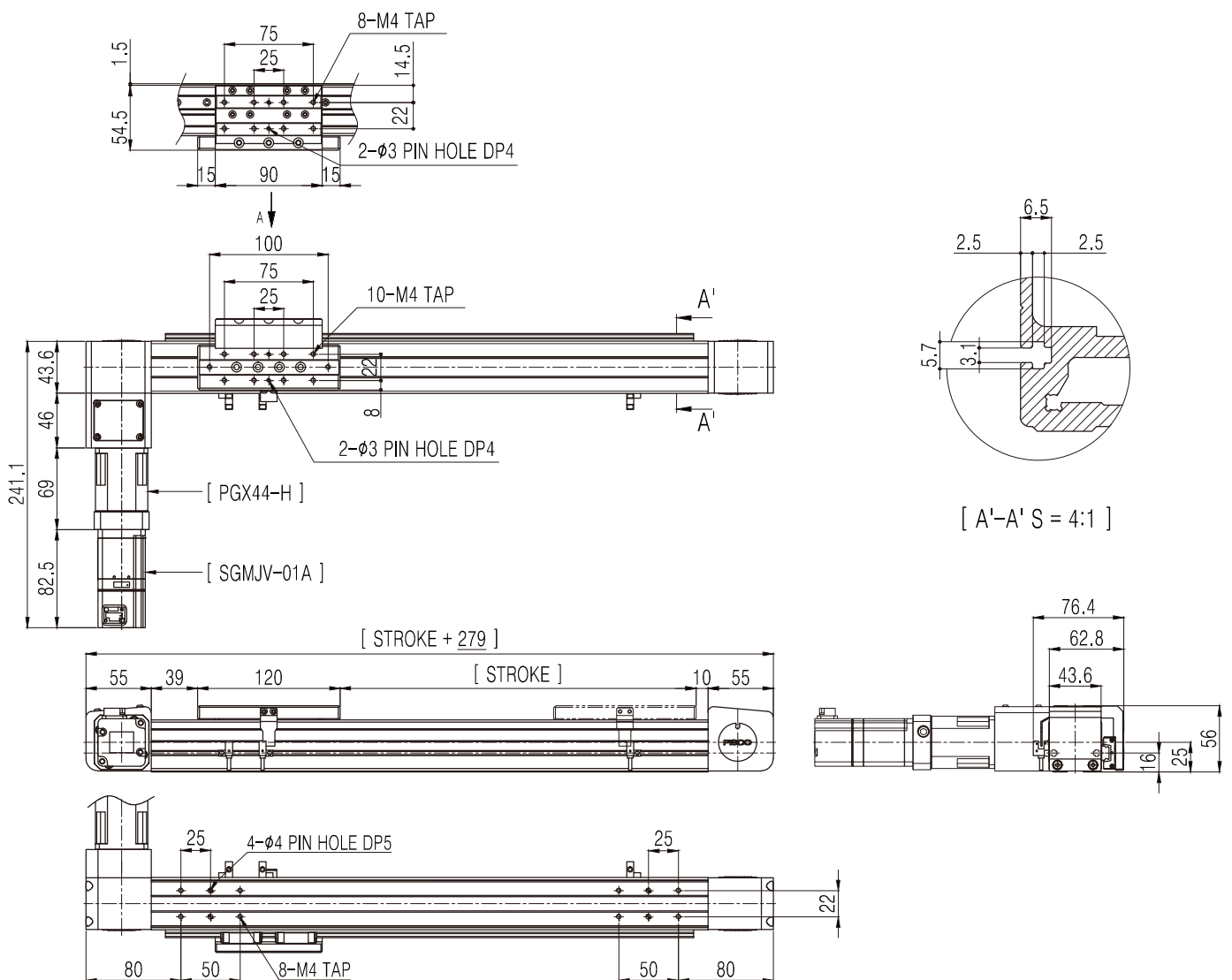
정적 허용 모멘트 Static Permissible Moment



이송 거리별 무게 Weight by Stroke

Stroke[mm]	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
Weight[kg]	1.3	1.8	2.3	2.7	3.2	3.6	4.1	4.6	5.0	5.5
Body Length[mm]	379	479	579	679	779	879	979	1079	1179	1279
Max Speed[mm/s]	420 (Gear Ratio 10) / 840 (Gear Ratio 5)									

치수도 Dimension(mm)



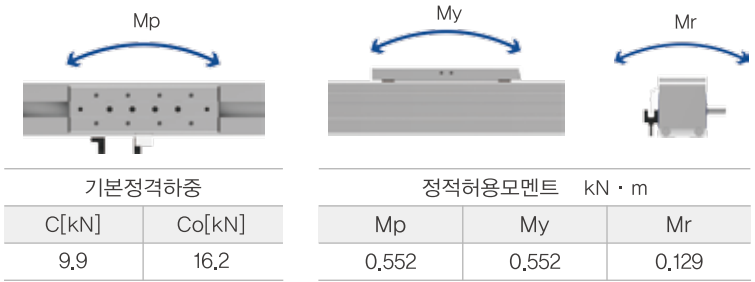
PSRBL 55 Series Specifications

사양 Specification

Motor Output [W]	200	
LM Guide	NO.15 (2Rail 4Block)	
Stroke [mm]	3500	
Repeatability [mm]	±0.1	
Gear Ratio	10	5
Rated Speed [mm/sec]	590	1100
Payload(kg)—Horizontal	50	15
Color	White / Black	

※ 제품의 치수, 사용조건 및 사양등은 변경될 수 있습니다.

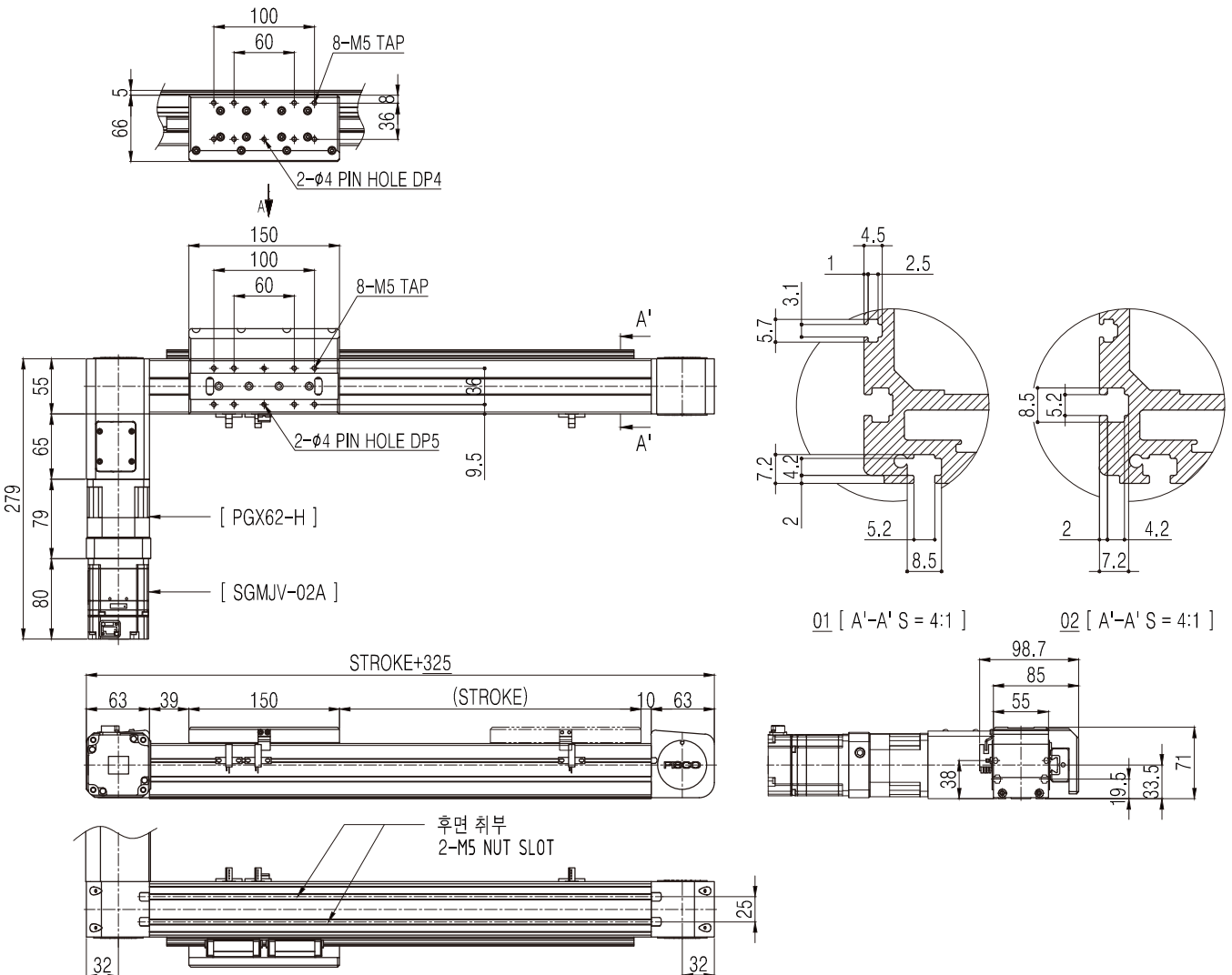
정적 허용 모멘트 Static Permissible Moment



이송 거리별 무게 Weight by Stroke

Stroke[mm]	100	200	300	400	500	600	700	800	1000	1200	1400	1600	2000	2400	2800	3200	3500
Weight[kg]	3.3	4.3	5.2	6.1	7.1	8.0	8.9	9.9	11.7	13.6	15.4	17.3	21.0	24.7	28.5	32.2	35.0
Body Length[mm]	425	525	625	725	825	925	1025	1125	1325	1525	1725	1925	2325	2725	3125	3525	3825
Max Speed[mm/s]	590 (Gear Ratio 10) / 1100 (Gear Ratio 5)																

치수도 Dimension(mm)



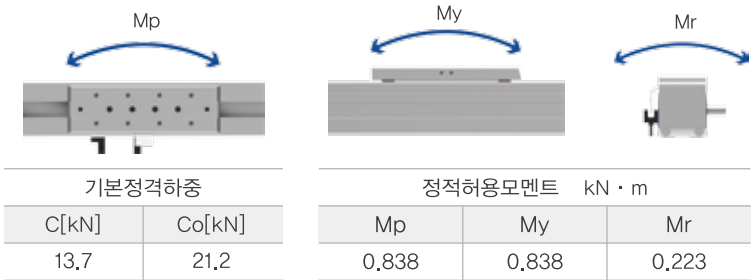
PSRBL 75 Series Specifications

사양 Specification

Motor Output [W]	400~750		
LM Guide	NO.20 (2Rail 4Block)		
Stroke [mm]	3500		
Repeatability [mm]	±0.1		
Gear Ratio	20	10	5
Rated Speed [mm/sec]	419	839	1679
Payload(kg)—Horizontal	110	70	25
Color	White / Black		

※ 제품의 치수, 사용조건 및 사양등은 변경될 수 있습니다.

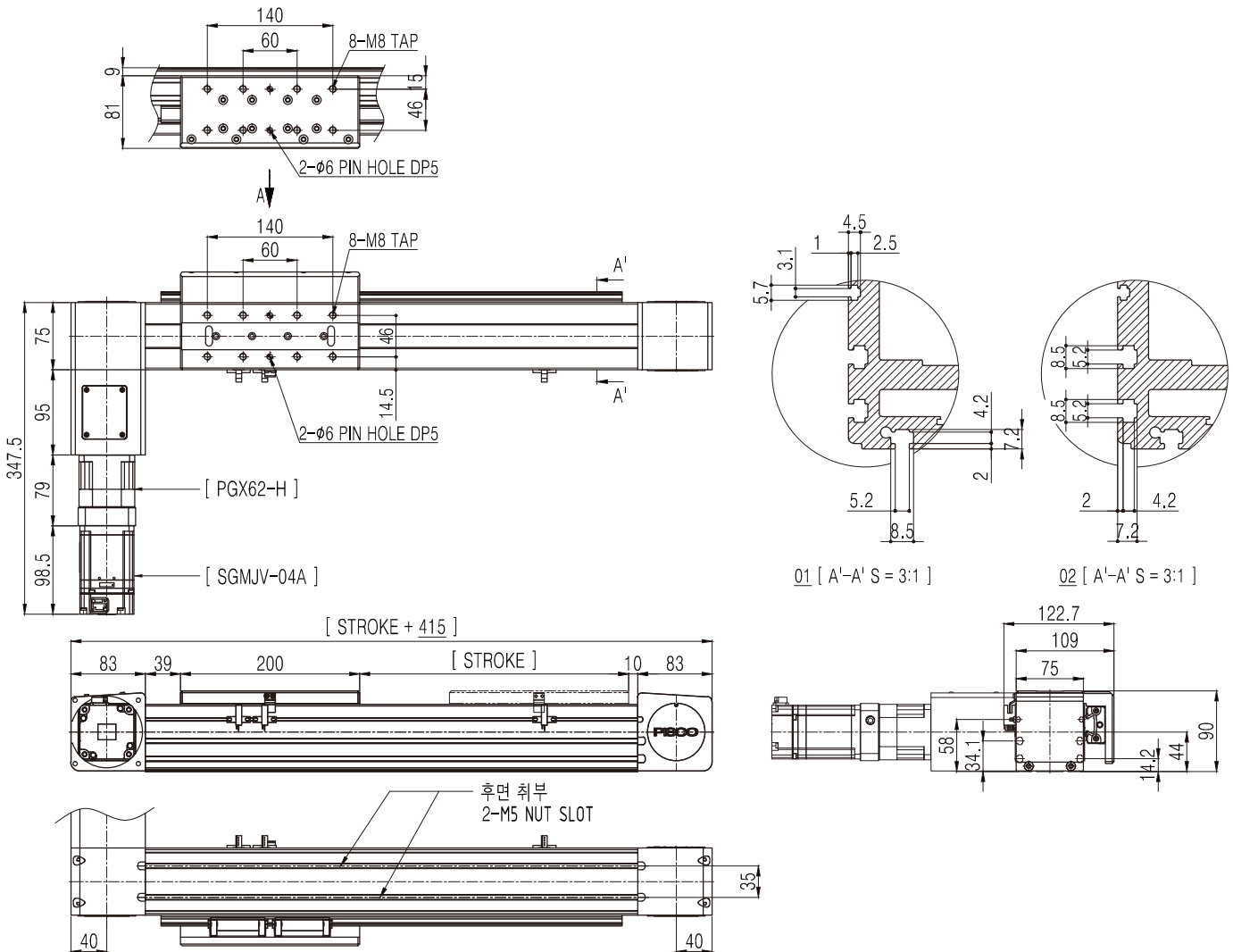
정적 허용 모멘트 Static Permissible Moment



이송 거리별 무게 Weight by Stroke

Stroke[mm]	100	200	300	400	500	600	700	800	1000	1200	1400	1600	2000	2400	2800	3200	3500
Weight[kg]	9.3	11.0	12.8	14.5	16.2	17.9	19.6	21.4	24.8	28.2	31.7	35.1	42.0	48.9	55.8	62.6	67.8
Body Length[mm]	515	615	715	815	915	1015	1115	1215	1415	1615	1815	2015	2415	2815	3215	3615	3915
Max Speed[mm/s]	419 (Gear Ratio 20) / 839 (Gear Ratio 10) / 1679 (Gear Ratio 5)																

치수도 Dimension(mm)



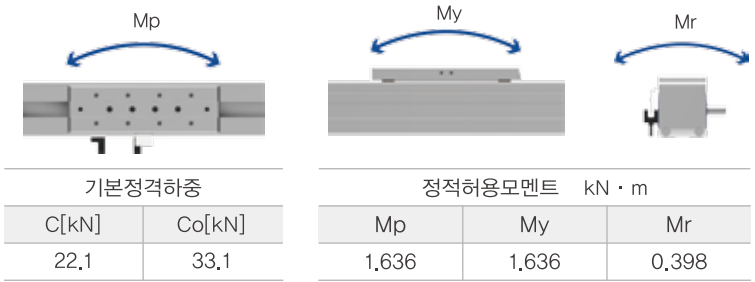
PSRBL 100 Series Specifications

사양 Specification

Motor Output [W]	750~		
LM Guide	NO.25 (2Rail 4Block)		
Stroke [mm]	3500		
Repeatability [mm]	±0.1		
Gear Ratio	20	10	5
Rated Speed [mm/sec]	579	1159	2318
Payload(kg)–Horizontal	150	80	40
Color	White / Black		

※ 제품의 치수, 사용조건 및 사양등은 변경될 수 있습니다.

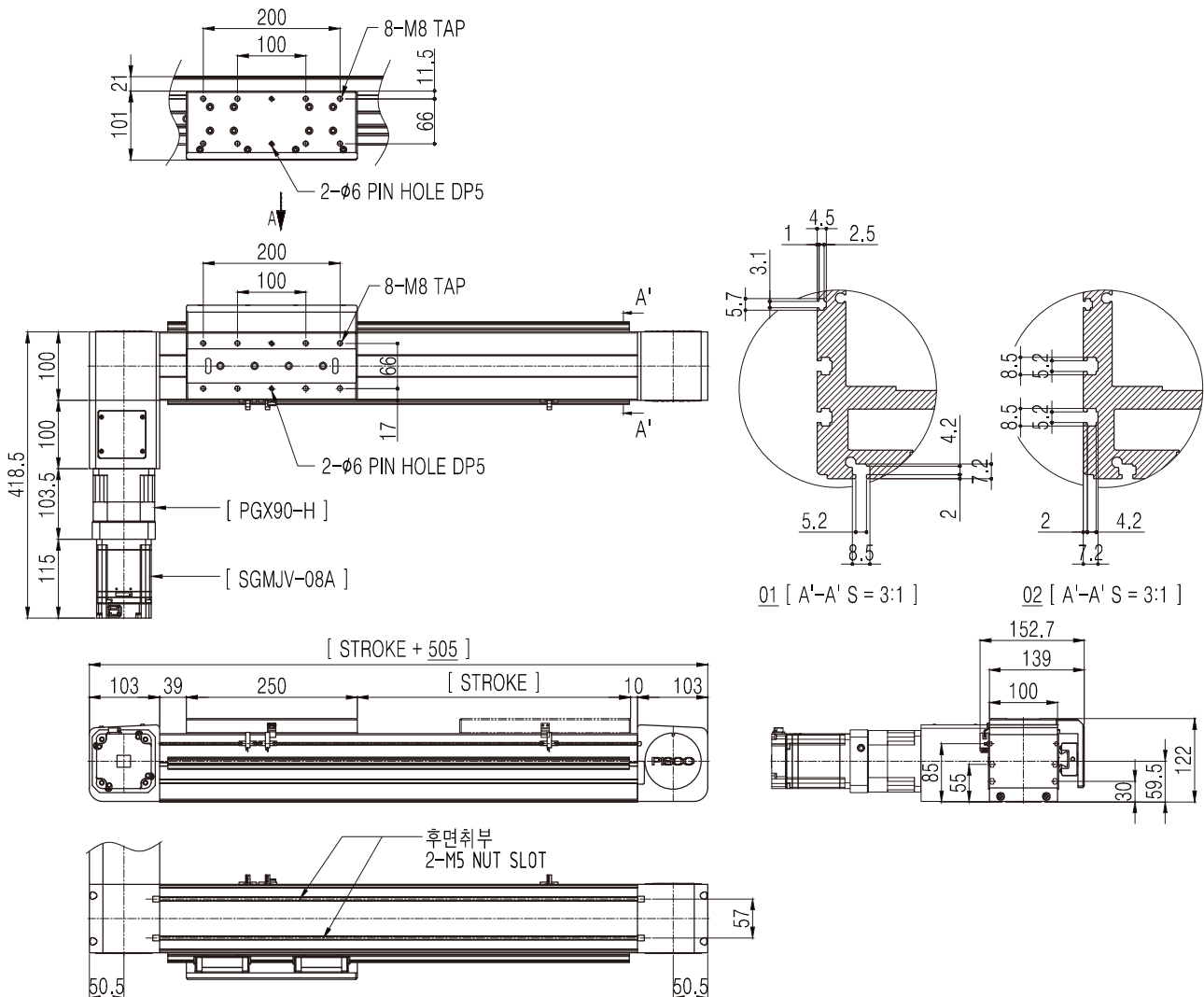
정적 허용 모멘트 Static Permissible Moment



이송 거리별 무게 Weight by Stroke

Stroke[mm]	100	200	300	400	500	600	700	800	1000	1200	1400	1600	2000	2400	2800	3200	3500
Weight[kg]	13.3	16.4	19.5	22.6	25.7	28.8	31.9	35.0	41.2	47.4	53.6	59.8	72.2	84.6	97.0	109.4	118.7
Body Length[mm]	605	705	805	905	1005	1105	1205	1305	1505	1705	1905	2105	2505	2905	3305	3705	4005
Max Speed[mm/s]	579 (Gear Ratio 20) / 1159 (Gear Ratio 10) / 2318 (Gear Ratio 5)																

치수도 Dimension(mm)



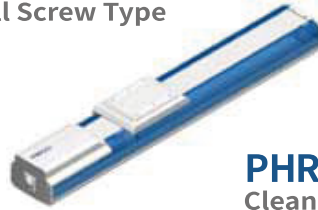
Line-up

Cartesian Robot series

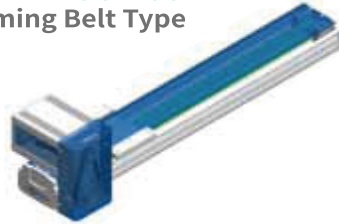
PHRS series
Ball Screw Type



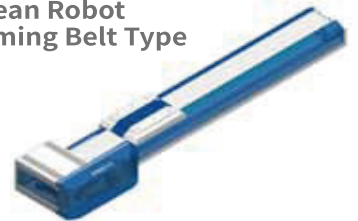
PHRC series
Clean Robot
Ball Screw Type



PHRB series
Timing Belt Type

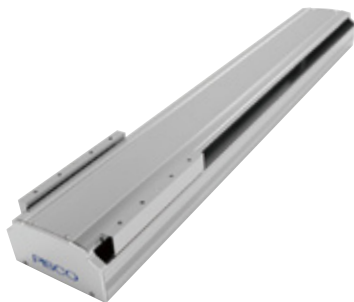


PHRT series
Clean Robot
Timing Belt Type

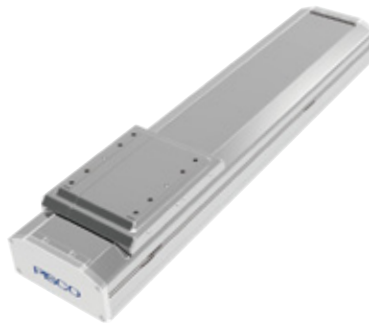


Linear Actuator series

PLRS series
Standard Type Robot



PLRC series
Clean Type Robot



PLRD series
Dust Proof Type Robot



Electric Cylinder

S-SB series
Light Weight &
High Speed Type



H-HB series
Heavy Weight &
Medium-Low Speed Type





PISCOKOREA PNEUMATIC

본 사	경기도 부천시 원미구 평천로 655 부천테크노파크 403동 3층	모션사업부	Tel. 032-327-9795(代)	Fax. 032-327-0385
물 류 센 터	경기도 부천시 오정구 삼작로 22 부천테크노파크 102동 204호~207호	영업지원부	Tel. 032-326-9795(代)	Fax. 032-326-0385
H U B - 1	인천광역시 연수구 송도미래로 30 송도스마트밸리 D동 1910호	경인영업소	Tel. 032-463-9795(代)	Fax. 032-463-9796
H U B - 2	경기도 수원시 영통구 태장로 71번길 30 태장프라자 301호	수원영업소	Tel. 031-273-9796(代)	Fax. 031-273-9790
H U B - 3	[천안] 충남 천안시 서북구 2공단 2로 97 부대동 201호	천안영업소	Tel. 041-573-5045(代)	Fax. 041-573-5047
	[구미] 경북 구미시 임수동 3공단 1로 302-7 구미유통산업단지 1동 219호	구미영업소	Tel. 054-475-2216(代)	Fax. 054-475-2217
	[양산] 경남 양산시 양산역로 103, 401(중부동, 골든세븐빌딩)	양산영업소	Tel. 055-383-9795(代)	Fax. 055-373-9796

PISCO

CARTESIAN ROBOTS PSR SERIES