

X6091F フレキシブルタイプ

PAT.PEND



カム式汎用ロボットPPU登場

- 多品種生産などに伴うワーク供給位置変更や多ポイント供給が実現します。
- 送りメカは、長年実績のあるカム機構を採用し、高速かつ高い位置繰り返し精度で正確な供給を実現します。
- X・Z ストロークは各々自由に設定できるメカニズム。自由度に制限が無いフレキシビリティの高い動作が実現します。
- 従来のカム PPU の固定ストロークでは、対応困難であった用途に。コンパクトでフレキシブルな使い勝手の良い装置を実現できます。

■ バリエーション

モデルNo.	ストローク (mm)
	100×25 (Max)
X6091F	●

製品記号の読み方

X6091F

PPUモデルNo.

※ 本製品に関する詳細仕様はお問い合わせください。



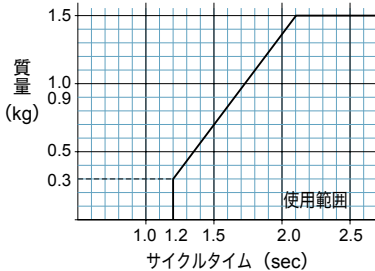
仕様

ストローク	X: 0~100mm Z: 0~25mm
送り量	X: 0.1mm (フルステップ) Z: 0.1mm (フルステップ)
位置繰り返し精度	±0.025mm
駆動方式	ステッピングモータ駆動
可搬質量	~1.5kg (サイクルタイムによる)
サイクルタイム	1.2sec~
標準モータ	X: PK566NB Z: PK566NB
付属センサ	原点フォトマイクロセンサ
本体質量	10kg
標準塗装色	黒 (マンセルNo.1相当)
使用温度	5~50°C
使用湿度	85%以下 (結露なきこと)
潤滑油	コスモグリス、ダイナマックスEP No.1

※センサ仕様はC-104をご覧ください。

サイクルタイムと可搬質量 (チャック質量を含む)

質量オーバでの使用はトラブルの原因となりますのでご注意ください。



※1 サイクルタイムは前後100mm、上下25mmストロークでゲートモーション動作する場合で、起動してから中間停止をせずに1サイクル停止するまでの所要時間です。

※2 可搬質量はサイクルタイムにより変わります。

※3 使用ドライバ

- タイプ AC電源入力タイプ
- ステップ角 0.072° (1/10)
- 運転電流設定値 1.4A

モータ

名称	5相ステッピングモータ
形式	X: PK566NB Z: PK566NB (PK566H-B 5本リード仕様)
基本ステップ角	0.72°
励磁最大静止トルク	8.3kg · cm
電流	1.4A / 相
メーカー	オリエンタルモーター

推奨ドライバ

- ドライバはお客様での手配となります。
- ドライバにより本製品の能力が変わります。可搬質量に達しない場合がありますので推奨ドライバをお使いください。(DC24V電源のドライバは能力が著しく低下する恐れがあります。) マイクロステップにてご使用ください。
- フル・ハーフステップは振動が激しく供給が不安定になりました。振動問題になる恐れがあります。

メーカー: オリエンタルモーター

電源	名称	【形式】
100V	RKシリーズ	[RKD514L-A]
200V	RKシリーズ	[RKD514L-C]

メーカー: メレック

電源	名称	【形式】
100V	GDシリーズ	[GD5410]

※詳細はお問い合わせください。

推奨コントローラ

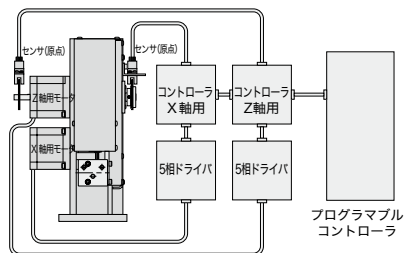
- コントローラはお客様での手配となります。

メーカー: マイコム

名称	電子カムコントローラ
形式	ECM-011

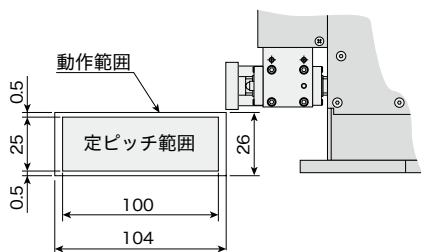
※詳細はお問い合わせください。

システム構成 構成例



X6091F フレキシブルタイプ

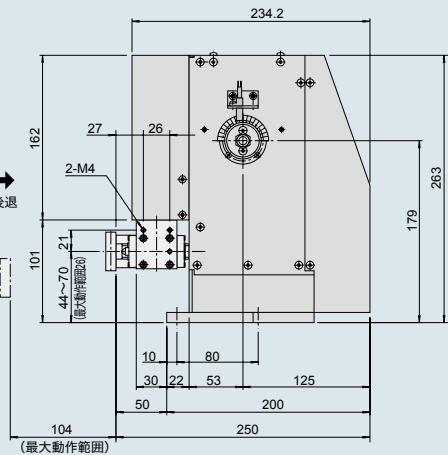
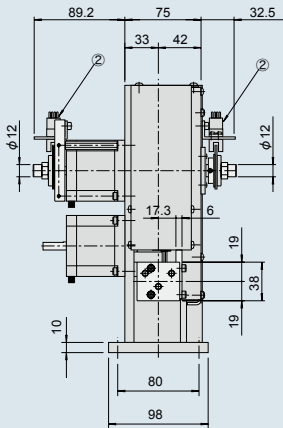
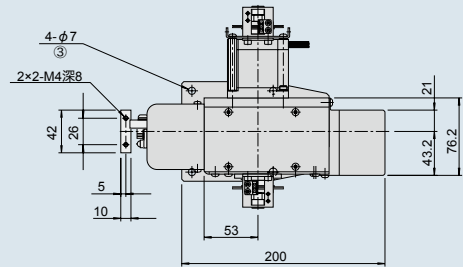
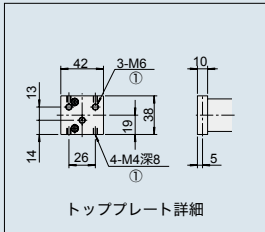
■ 動作範囲



- カムは1回転可能です。
- カムは定ピッチ送り区間とカム曲線送り区間を有します。
- 定ピッチ区間で使用することで1パルス0.1mm(フルステップ時)が可能です。



■ 寸法図



- チャックや真空パッドなどのツールは、アーム先端のトッププレート①取付穴(寸法図)を利用して固定します。
- 原点検出はカム軸に取り付けられたメカコントローラ②によりおこないます。(詳細 C-112)
- 本体は③の取付穴を利用して固定します。
- Z軸にアタッチメントなどを取り付ける場合は、Z軸の2-M4 タップを利用してください。