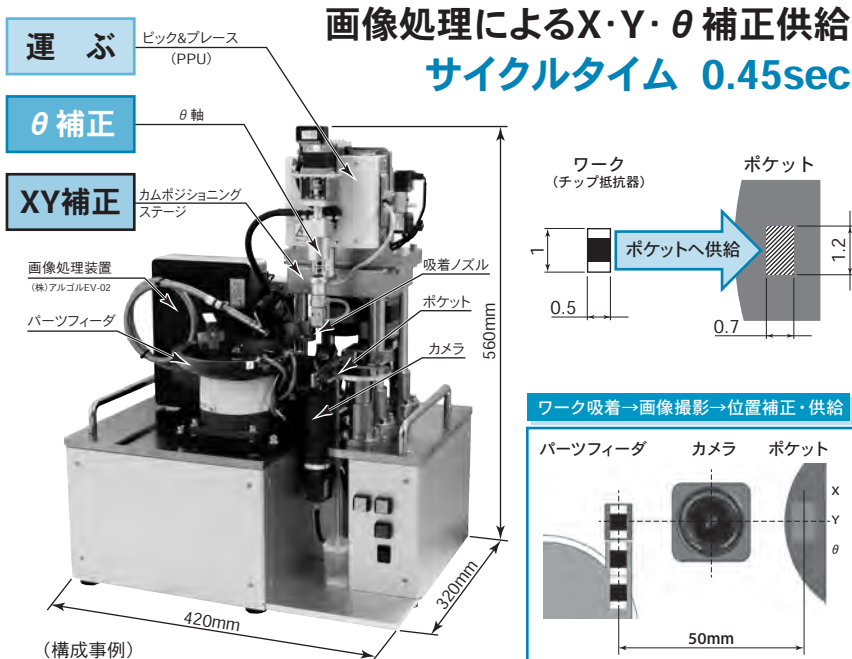









X63シリーズ θ 軸付きモデル



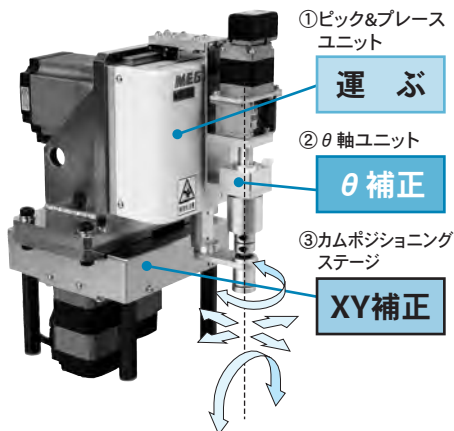
こんなことでお困りではありませんか。 MEG製品及び周辺機器ご提案いたします。

 <p>吸着時にワークの位置がズレ、供給ミス発生。</p>	 <p>搬送中にワーク位置を画像撮影し、X・Y・θ方向を補正。確実にポケットインさせます。</p> 
 <p>サイクルタイムが速くならない。</p>	 <p>高速ピック&プレースユニット (PPU)にθ軸ユニットとカムポジショニングステージの組み合わせでサイクルタイム0.45秒を実現。</p>
 <p>搬送ユニットスペースが大きすぎる。</p>	 <p>PPUとθ軸、カムポジショニングステージを合わせてもスペースは、幅160mm×奥行210mmでコンパクトです。</p>



微小ワークの高速搬送 ポケットへ供給

搬送部 構成ユニット



オリエンタルモーター(株)

どのユニットにもオリエンタルモーター製のα STEP AZタイプが採用されています。

- ①AZM66MK+AZD-K
- ②AZM24AK+AZD-K
- ③AZM46AK+AZD-K

日本ベアリング(株)

どのユニットにも日本ベアリング製のガイドが採用されています。

- ①リニアガイドSEBシリーズ
- ②ボールスプラインSSPシリーズ
- ③スライドウェイNVシリーズ

高速・小型・正確な 位置補正搬送を実現するユニット群

ユニット名称/型式	特徴
<p>①PPUキャリアサポート付き</p> <p>X6305SCS</p>	<p>アームの横移動に追従するリニアガイドをユニット上部に配置。θ軸ユニットなど、重量物を搭載しても高速性を維持できます。</p> <p>PPUコラム 型式：PPC6305S-UP1 カムジョーニングステージに搭載するコラムも用意しています。</p>
<p>②θ軸ユニット</p> <p>PPRB2840</p>	<p>コンパクトなθ軸ユニットです。ボールスプラインを内蔵し、モータは固定でヘッドのみ回転上下します。ヘッド部はエア回路内蔵でエアチューブを振り回さず、無限回転が可能です。</p>
<p>③カムジョーニングステージ</p> <p>CPS12440</p>	<p>X軸、Y軸各々独立した溝カムによりステージを移動させます。ローラとカムのガタは、バネにより吸収。ステージはひっくり返して天吊りでも使用できます。</p>

X63シリーズ θ 軸付きモデル



X6305SRB28

搬送中のワーク角度補正や
回転姿勢変更を実現！

2つのユニットで構成します。

① ピック&プレース

X63シリーズに、 θ 軸を取り付ける、キャリアサポートモデル新登場。

② θ 軸

左記PPUに搭載可能な θ 軸が新登場。

X軸の補助ガイド付きアームの横移動に追従するリニアガイド構成。

コンパクトな θ -Z軸ボールスプラインを内蔵し回転上下します。



エア経路内蔵
エアチューブを振り回さない連続回転可能。
(正圧or負圧選択あり)

■ バリエーション

ストローク (X×Z)mm	PPU	θ 軸	組合せ構成品
	基本型式	基本型式	基本型式
50×15	X6305SCS	PRB2840	X6305SRB28
100×20	X6310WCS	PRB2870	X6310WRB28

※各ユニット基本型式のあとに各種記号が入ります。

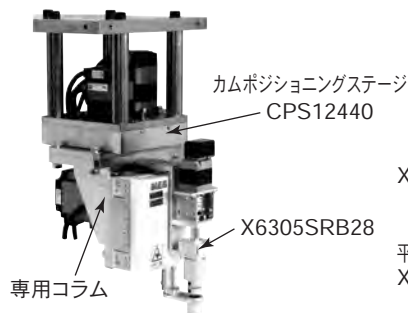
製品記号の読み方

X6305SRB28

組合せ構成品 基本型式

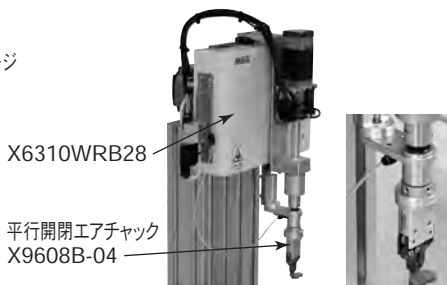
■ 使用例

仕様書にて取付モータやエア用途など詳細設定をさせていただきます。



専用コラム

高速!XY θ 位置補正搬送



X6310WRB28
平行開閉エアチェック
X9608B-04

高速!ワーク回転姿勢変更搬送



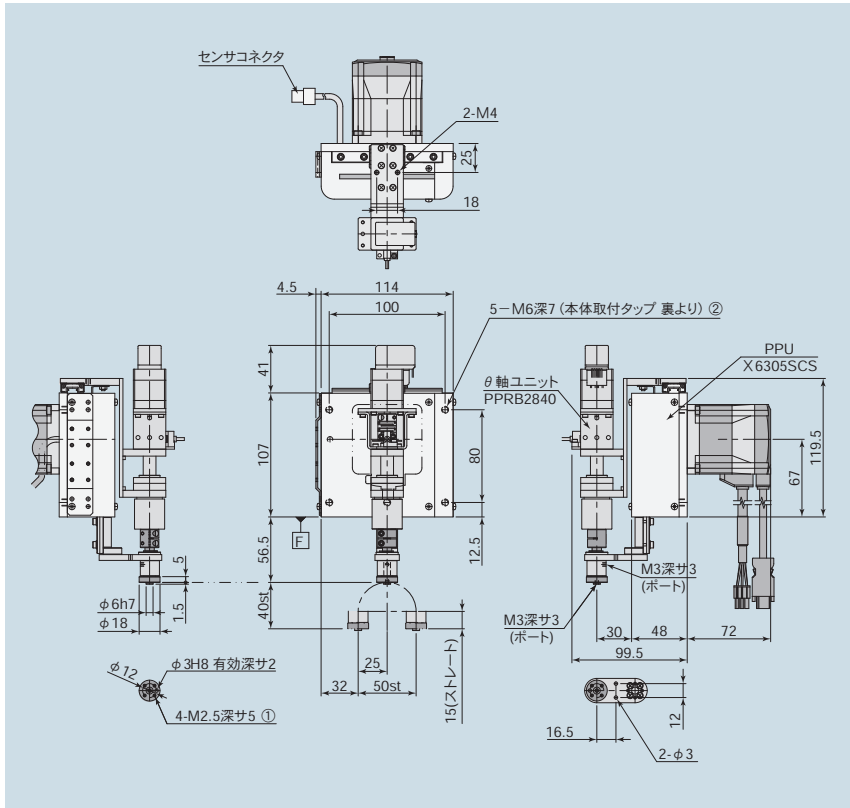
仕様

PPU	駆動方式	αSTEP (オリエンタルモータ)
	内蔵センサ	頂点検出センサ、原点&位置判別用センサ アンプ内蔵フォトセンサPM-L25 (パナソニック)
θ軸	駆動方式	外部入力 (オプションモータ取付可能)
	ヘッド回転角度	無限

性能

モデルNo.	X	ストローク			位置繰返し 精度
		Z			
		ストレート	ストレート (メカエンド)	R動作含む	
X6305SRB28	50	0~15	16.5	41.5	±0.01
X6310WRB28	100	0~20	21	71	±0.01

寸法図 例 (X6305SRB28)



注意

- 本体取付けは寸法図のF面 (本体底面) を証面にできます。
- 本体は寸法図の取付タップ②を使用してください。
- チャックなどを取り付けるヘッド部品は、寸法図のタップ穴①を使用してください。
- 装置停止の際はアームを頂点位置に戻してください。頂点以外の位置で電源を切ると、アームが落下し周辺機器及び製品の破損の恐れがあります。(ブレーキ付きモータを選定することは可能です)
- X6310WRB28の寸法図についてはお問合せください。
- X6305Sとカムポジショニングステージをつなぐ、専用コラムも用意しています
- 上記寸法図のモータは、PPU側αSTEP AZM66AK、θ軸側αSTEP AZM24AKの場合です。