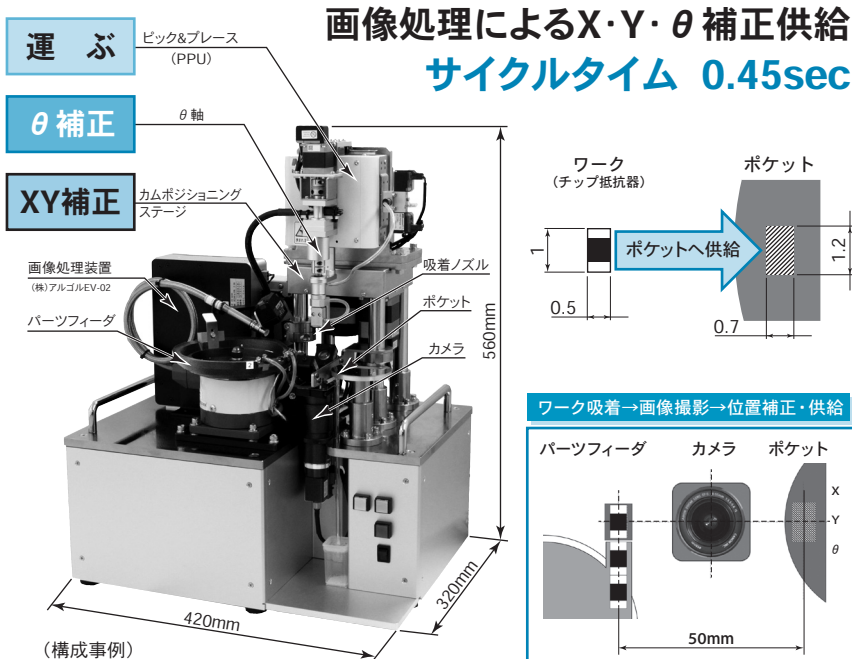









X63シリーズ θ 軸付きモデル

PPU
パルス制御モーター



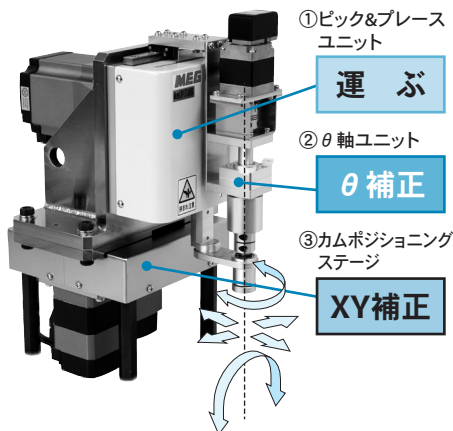
こんなことでお困りではありませんか。 MEG製品及び周辺機器ご提案いたします。

 <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)

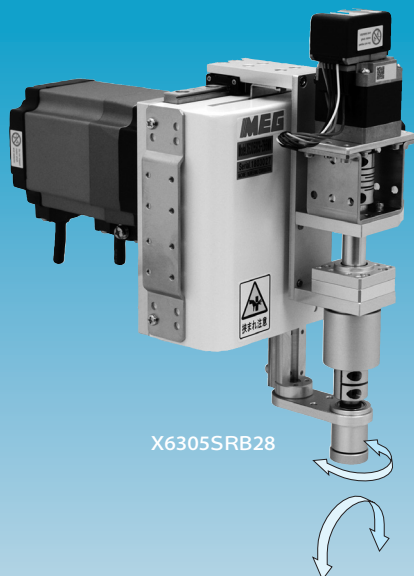
どのユニットにも日本ベアリング製のガイドが採用されています。

- 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 S・W θ 軸付きモデル



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。

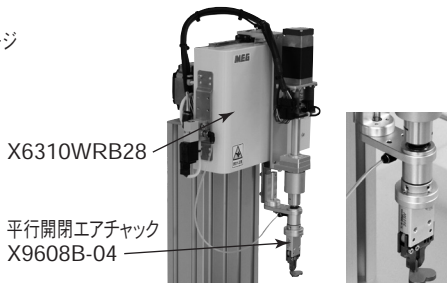
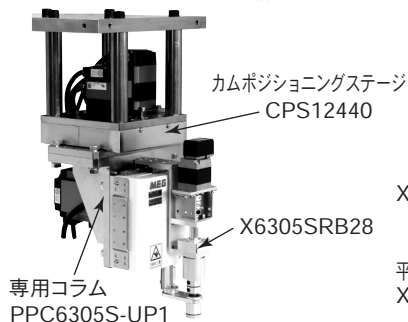
製品記号の読み方

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。



高速!XY θ 位置補正搬送

高速!ワーク回転姿勢変更搬送



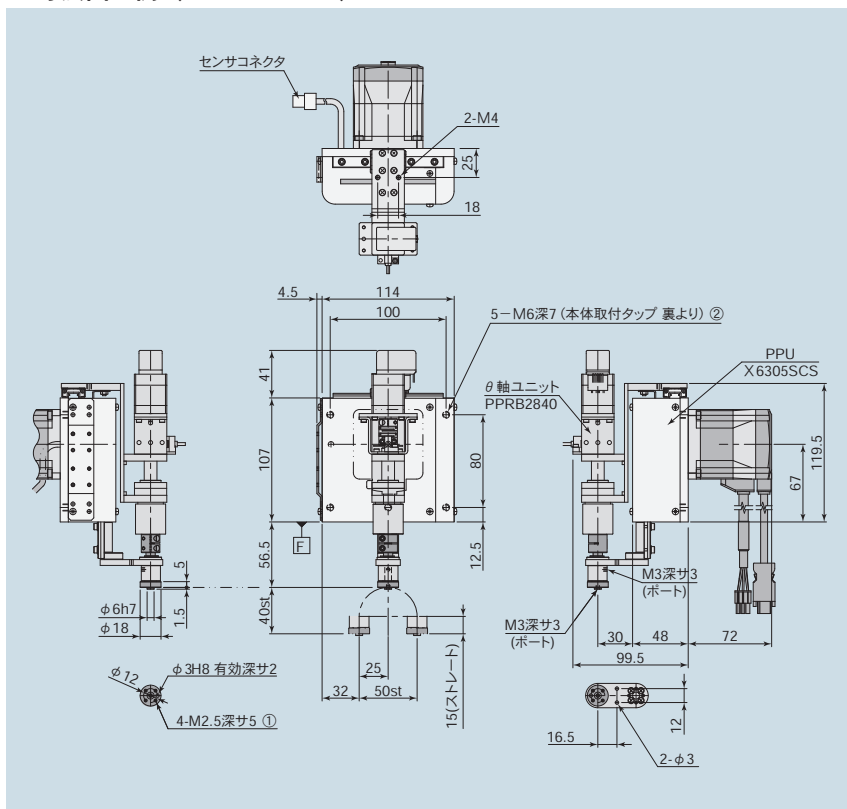
仕様

PPU	駆動方式	αSTEP (オリエンタルモーター)
	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

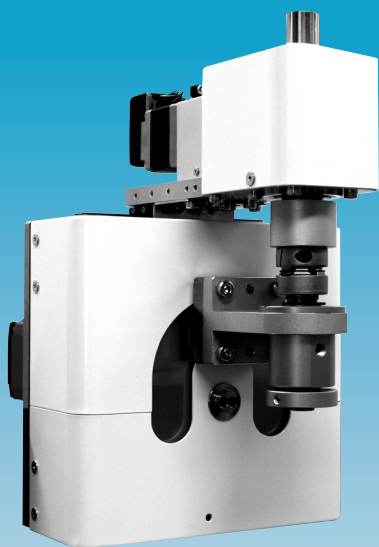
寸法図 例 (X6305SRB28)



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。

X63フロントヘッド θ 軸付きモデル



X6305FWSRB42

フロントヘッドモデルに
 θ 軸を搭載。重量物の角度
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&プレースユニット
 θ 軸を取り付けるキャリアサポート付モデル
- ② θ 軸ユニット
 モータを直交配置しコンパクト実現。
 エア経路内蔵でエアチューブを振り回さない
 連続回転可能。

■仕様

PPU	駆動方式	α STEP (オリエンタルモーター)
	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	α STEP (オリエンタルモーター)
	ヘッド回転角度	無限

※サイクルタイムと可搬質量についてはお問い合わせください

製品記号の読み方

X63□FWSRB42

組合せ構成品 基本型式

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。

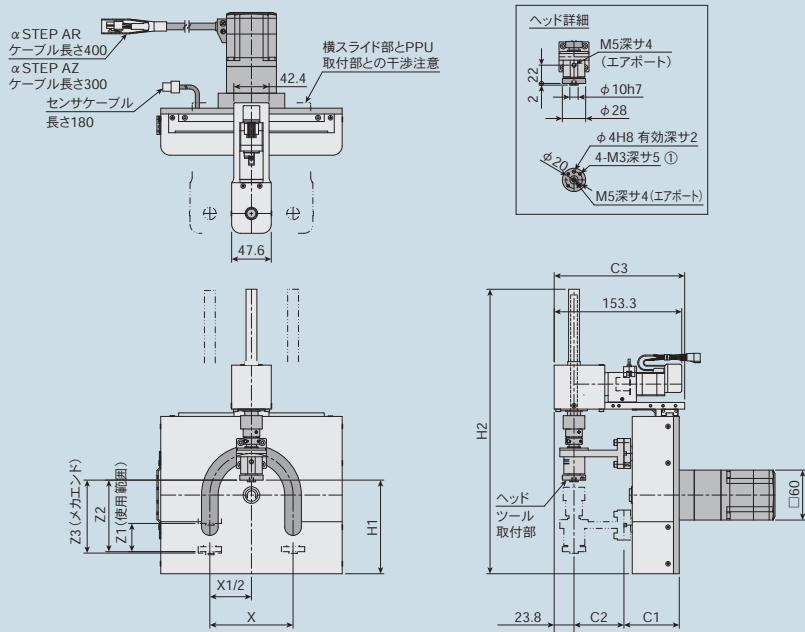
■バリエーション

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	X6305FWSCS	PPRB4240	X6305FWSRB42
60×21	X6306FWSCS	PPRB4277	X6306FWSRB42
70×24	X6307FWSCS	PPRB4277	X6307FWSRB42
80×30	X6308FWSCS	PPRB4277	X6308FWSRB42
90×32	X6309FWSCS	PPRB4277	X6309FWSRB42
100×36	X6310FWSCS	PPRB4295	X6310FWSRB42
110×40	X6311FWSCS	PPRB4295	X6311FWSRB42
120×42	X6312FWSCS	PPRB42110	X6312FWSRB42
130×46	X6313FWSCS	PPRB42110	X6313FWSRB42

※各ユニット基本型式のあとに各種記号が入ります。



■ 寸法図



モデルNo.	X	Z1	Z2	Z3	W1	W2	H1	H2	C1	C2	C3	C4
X6305FWSRB42	50	15	40	41.5	136	100	60	212.8	56.5	45	134.8	232.8
X6306FWSRB42	60	21	51	53.5	164	140	81	271.8				257.3
X6307FWSRB42	70	24	59	61	194		100	289.8				
X6308FWSRB42	80	30	70	72	218	160	117.5	341.8			60	156.8
X6309FWSRB42	90	32	77	79.5	246	200	140	366.8	58.5	65	156.8	272.3
X6310FWSRB42	100	36	86	88.5								
X6311FWSRB42	110	40	95	96.8								
X6312FWSRB42	120	42	102	104.5								
X6313FWSRB42	130	46	111	113.5								

※本体取付部の寸法は、PPUフロントヘッドモデルの寸法図を参照してください。

■ 注意

- 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。
(ブレーキ付モータを選定することは可能です。)

X63 フロントヘッド CWL・CWR 旋回アタッチメント



● MEGのPPUは単にゲートモーションを用いてワークを正確に搬送するだけでなく、供給と同時にワークの姿勢変換や位置変更をする便利な使い方があります。その使い方の中で特に90度旋回は多くの装置で使用されております。装置の省スペース、省エネ、コスト削減に、便利に活躍します。

● 前後の移動中にリンクで水平旋回することができ、余分な制御を必要としません。

仕様

モデル No.	CWL	CWR	
旋回方向	前進時	反時計回り	時計回り
	後退時	時計回り	反時計回り
旋回駆動	PPUモーション同期リンクレバー		
対象機種	X6308FWS, X6309FWS X6310FWS, X6311FWS X6312FWS, X6313FWS		
ヘッド質量	370g(アーム及びリンクボール除く)		
チャック取付	オプションブラケット設定あり		
	ショートタイプ: X9560B, X9562B		
	フローティングタイプ: X9560FL, X9562FL		

※サイクルタイムと可搬質量はお問い合わせください。

製品記号の読み方

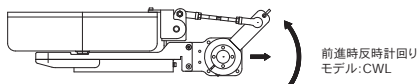
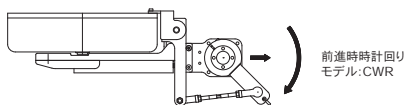
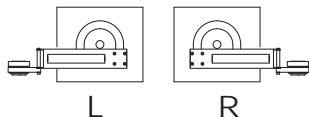
10FWS **L** - **CWL** U - **B560F**

アーム方向
L: 本体左側アーム
R: 本体右側アーム

旋回方向
CWR: 前進時計回り
CWL: 前進時反時計回り
(上部より見て)

ヘッド取付位置
U: アンダ

チャック用ブラケット付属
B560F: X9560F L-□□-□□用(A-60 ページ)
B562F: X9562F L-□□-□□用
B560B: X9560B-□□-□□用(A-42 ページ)
B562B: X9562B-□□-□□用
無記号: ブラケット無し(チャックは別売りです)





■ 寸法図

