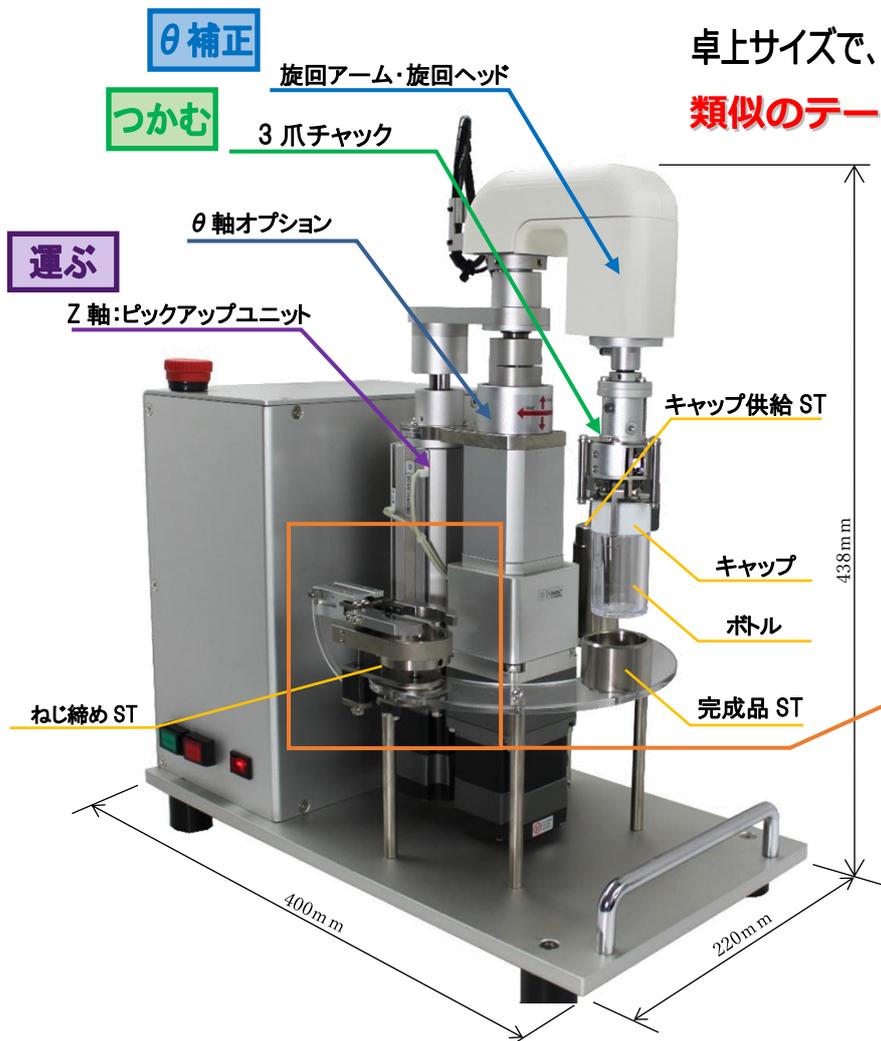


容器のキャップ締め事例

～□50ピックアップユニット+θ軸+3爪チャック～



卓上サイズで、容器のキャップ締め・取り外しを行います。

類似のテーマがありましたらご相談ください!!



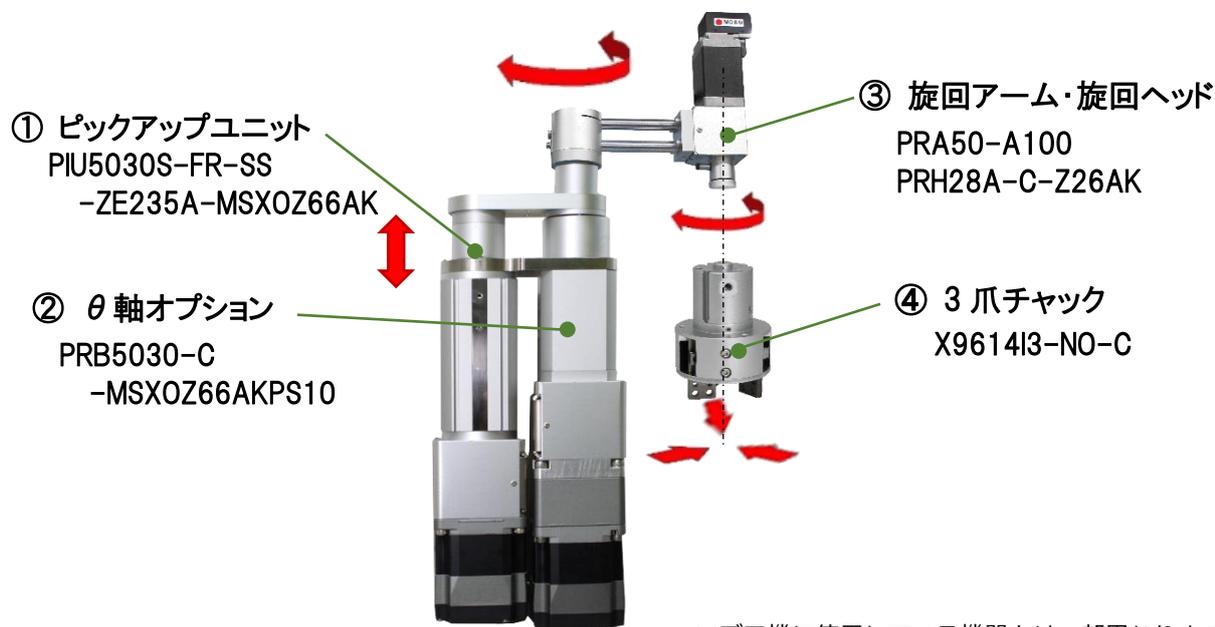
フローティング機構

フロート検出センサ

ボトル把持

チャック: X9612-N-A

搬送部 構成ユニット



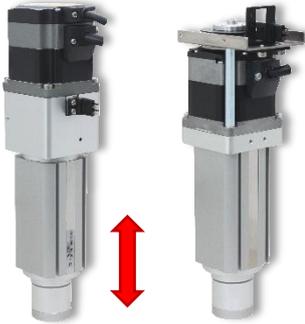
※デモ機に使用している機器とは一部異なります。

高速・正確な搬送を実現するユニット群

ユニット名称/主なバリエーション

特徴

① □50 ピックアップユニット



ストローク

モデルNo.	ストローク (mm)
PIU5030	30
PIU5050	50

動作カム仕様

動作仕様	記号	備考
ショックレス2位置 (連続)	E	
ショックレス2位置 (正逆)	E	50mmストロークが対象
フリーストローク	F	
前進端位置調整	G	
フリーストローク 逆原点仕様	FR	
前進端位置調整 逆原点仕様	GR	

本体□50mmサイズで最大可搬2Kgまで使用できます。

5種類のカムで幅広い用途に対応します。ダイレクトモータタイプも用意しております。

② □50 θ軸オプション



ストローク

モデルNo.	ストローク (mm)
PRB5030	30
PRB5050	50

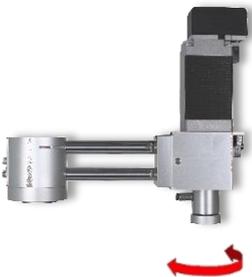
エア回路仕様

エア回路仕様	記号
エアチャック用	C
吸着用	V

最大半径100mmまで可能。オシレート動作によるワーク供給に活躍します。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チューブを振り回さず、連続回転が可能です。

③ 旋回アーム



アーム長さ

モデルNo.	アーム長さ (mm)
PRA50-A060	60
PRA50-A080	80
PRA50-A100	100

旋回ヘッド

エア回路仕様

エア回路仕様	記号
エアチャック用	C
吸着用	V

上下動作にカム機構を使用した、オシレート搬送ユニットを構築できます。

旋回ヘッドは、エア回路を内蔵し、配管の負担を軽減します。

④ 3爪チャック



ストローク

モデルNo.	ストローク (mm)
X9614I3	8
X9620I3	12

動作方式

動作方式	記号
復動	DO
単動常時開	NO
単動常時閉	NC

無限軌道型リニアガイド内蔵で高精度。短く広いフィンガを採用。ワークピースの把持点までのオーバーハングを短くすることによって安定した把持を実現しました。

型式・仕様の詳細につきましては個別のカタログにてご確認ください。