

# ピック&プレースユニット (株)マシンエンジニアリング

104230

空圧・油圧・真空

直動システム・関連

ロボット  
3 F.A

制御・検出・計測

駆動・回転

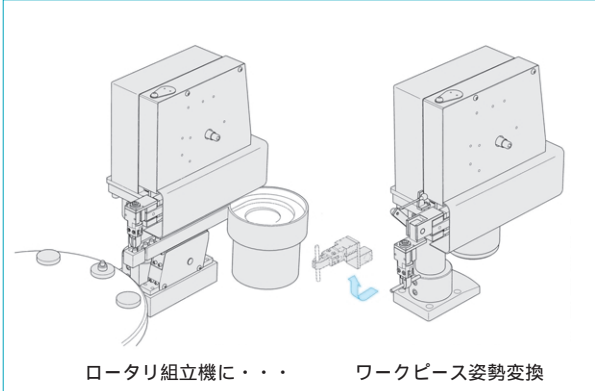
軸受・素材・機械

動力伝達・伝動

搬送・運搬

ポンプ・送風機・粉体

工場設備・環境



## PPUピック&プレースユニット

2枚の板カムによりそれぞれZアーム・Xアームを作動・独自の解析ソフトにより理論的なカム曲線を実現しています。

- **高速・高精度・省スペース・ローコスト**  
カムと並行して機構の単純化とアームやレバーの軽量化をおこないできる限りイナーシャを抑えました。
- **メカコントロール**  
カム軸に検出カム、フォトセンサ・メカバルブを取りつけることにより、チャックの開閉やエアアクチュエータの補助作業もワンサイクル内で簡単に制御することができます。
- **ゲートモーションローダのメモーション内にリンクや補助カム等を用いて、ワークピースの姿勢や位置変更ができます。**

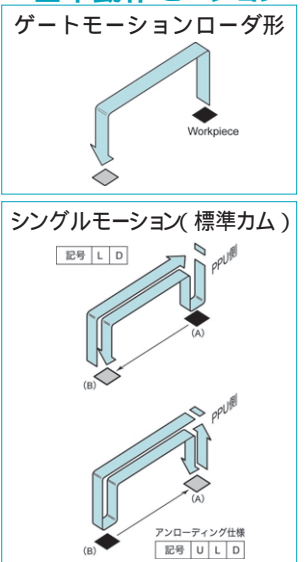
### PPUピック&プレースユニットキャリアスタイル

ゲートモーションロータ形		旋回アタッチメント
センタキャリ・アンダヘッド	サイドキャリ・アンダヘッド	カム同期リンクレバー
ストローク (mm) X: 100~200 Y: 20~50	ストローク (mm) X: 80~60 Z: 20~50	CWL: 反時計回り CWR: 時計回り(前進時)
ローディングアームが本体内部に収納されているタイプです。ローディングアームが上下及び前後に動作します。ユニット間ピッチを短縮でき、コンパクトな機械が編集できます。	アームの移動(ユニットの後方からみて) レフトキャリ: 左側 ライトキャリ: 右側 ローディングアームがユニット下方向の左サイドまたは右サイドに取り付いているタイプです。アームの下部スペースを利用して、直進フィーダやコンベアが配置できます。	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。特に90°旋回は多くの装置で使用され高い評価を得ています。

### ゲートモーションローダ形仕様および価格

キャリ方向		最大搬送重量 (kg)	価格 (2)	ストローク (mm)	繰返し精度 (mm)	最小サイクルタイム (sec)
センタキャリ	サイドキャリ 1)					
X6092		0.9	170,000	80×20	±0.015	1.0
	X6072	0.9	178,000	80×20		1.0
X6091	X6071	1.5	230,000	100×30	±0.015	1.2
	X6071W	2.0	270,000	100×30		1.2
	X6076W	2.0	270,000	100×30		1.2
X6091S	X6071S	1.3	244,000	100×50	0.015	1.5
	X6071WS	1.75	284,000	100×50		1.4
	X6074HS	2.0		100×50		1.1
X6094	X6074	2.0	330,000	160×35	±0.015	1.6
X6094S	X6074S	2.0	344,000	160×50	±0.015	1.6
X6085		1.5	335,000	200×50	±0.015	2.0

### 基本動作モーション



注1) ストロークの調整はできません。停止ポイントの調整は可能です。  
 2) 標準モータはオリエンタルモータ製インダクションモーターです。  
 3) 原点センサはフォトマイクロセンサと検知カム1ヶが取付けされています。  
 4) フォトマイクロセンサは最大64まで取付可能です。  
 5) オプションでモーター変更、モータブレーキの追加ができます。

