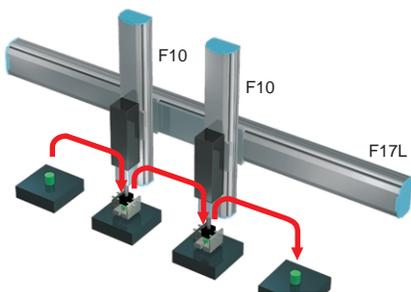


## 用途例・使用例

## ヤマハ直交型ロボット XY-Xシリーズ

搬送装置(2部品同時) (ダブルアームによる高効率搬送)

- 直交XZでZ軸を2台にすることでトータルのタクトタイムの短縮と設置スペースの削減
- 剛性のあるフレームとガイドを採用しているからこそできる特注

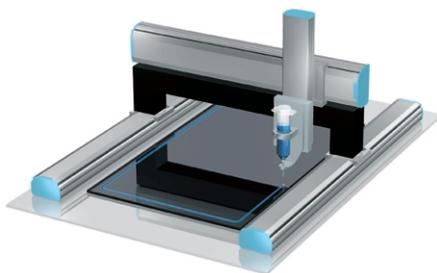


掲載ページ ③-160 ~ ③-163

## ヤマハ直交型ロボット XY-Xシリーズ

接着材塗布(大型液晶表面加工装置)

- 大型ワークに対応
- カッターによる切り取り作業、カメラによる表面検査等にも応用可能

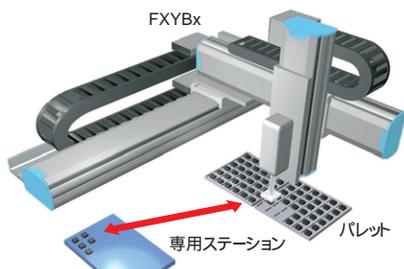


掲載ページ ③-160 ~ ③-163

## ヤマハ直交型ロボット XY-Xシリーズ

装置内のICパレタイジング(パレットからICを取出し、XYZの直交ロボットで指定の場所に移載・基板にダイを熱圧着する工程)

- RCXコントローラを使用し、パレタイジングの際に変数による演算結果が使用可能

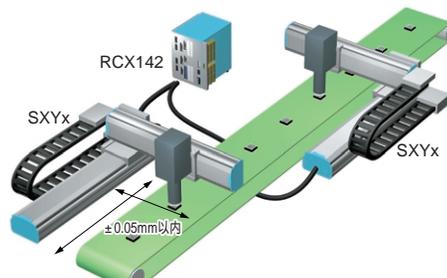


掲載ページ ③-160 ~ ③-163

## ヤマハ直交型ロボット XY-Xシリーズ

検査装置(直交ロボット2台同時制御) (電子部品の後工程で検査機として使用)

- 2台のSXYxを1台のRCX142にて2台ロボット設定で使用
- SXYxは2台ともYX軸の上下方向の走り精度が $\pm 0.05\text{mm}$ 以下

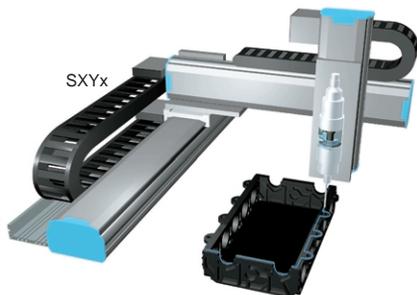


掲載ページ ③-160 ~ ③-163

## ヤマハ直交型ロボット XY-Xシリーズ

シーリング(ケース合わせ面へのシール剤塗布)

- 3軸直交ロボットでの3次元塗布
- 直交ロボットの専用機への組み込み

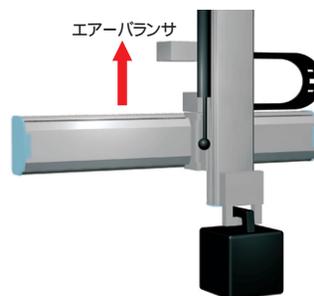


掲載ページ ③-160 ~ ③-163

## ヤマハ直交型ロボット XY-Xシリーズ

挿入装置(ムービングZ+エアバランサで自重キャンセル) (重量物をパレット等に挿入・重量のある加工前のワークを加工機にセット)

- Z軸のムービングタイプ：高質量物をエアバランサでキャンセルさせ上下駆動



掲載ページ ③-160 ~ ③-163