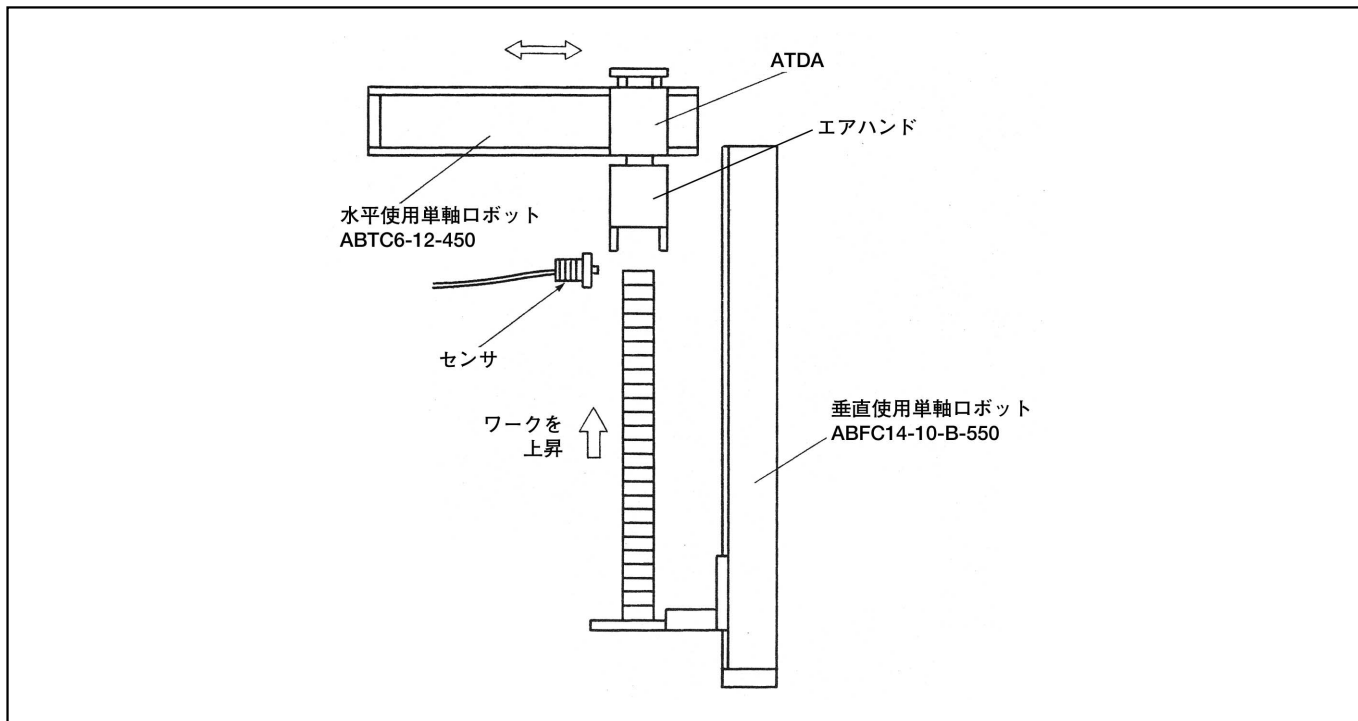


ベアリングの搬送

使用機器 単軸ロボットCシリーズ、ツインロッドシリンダ、エアハンド



1. この事例の使用条件

ワーク仕様

- ・ベアリング(25、幅10mm、重量100gf)
- ・50段積み

水平使用単軸ロボット(Y軸)

- ・形式 : ABTC6-12-450
- ・最大可搬質量 : 12kg
- ・最高速度 : 800mm/s
- ・装置推奨速度 : 400mm/s
- ・繰返し位置決め精度 : $\pm 0.02\text{mm}$
- ・ボールねじリード : 12mm

垂直使用単軸ロボット(Z軸)

- ・形式 : ABFC14H-10-B-550
- ・最大可搬質量 : 10kg
- ・最高速度 : 600mm/s
- ・装置推奨速度 : 50mm/s
- ・繰返し位置決め精度 : $\pm 0.02\text{mm}$
- ・ボールねじリード : 10mm

センサ仕様

- ・反射式

2. この事例の使用状況

垂直使用単軸ロボットCシリーズに取り付けられたワーク(ベアリング)ストッカーを、ベアリング一個ずつピッチ送りで移動させる。

水平使用単軸ロボットに設けられたツインロッドシリンダ(ATDA)先端に取り付けられたエアハンドで把持して搬送する。

上部に設けたセンサによってワークを感知し、ストッカーにワークがなくなると、垂直使用単軸ロボットが下に下がってワークを補充する。

停止精度が ± 0.02 と高精度のうえ、コンパクトな装置に仕上がるため、コストメリットも高い。