

コンセプト

・高メンテナンス性

・ユニットごとに分解できるようにするため修理や調整が高効率

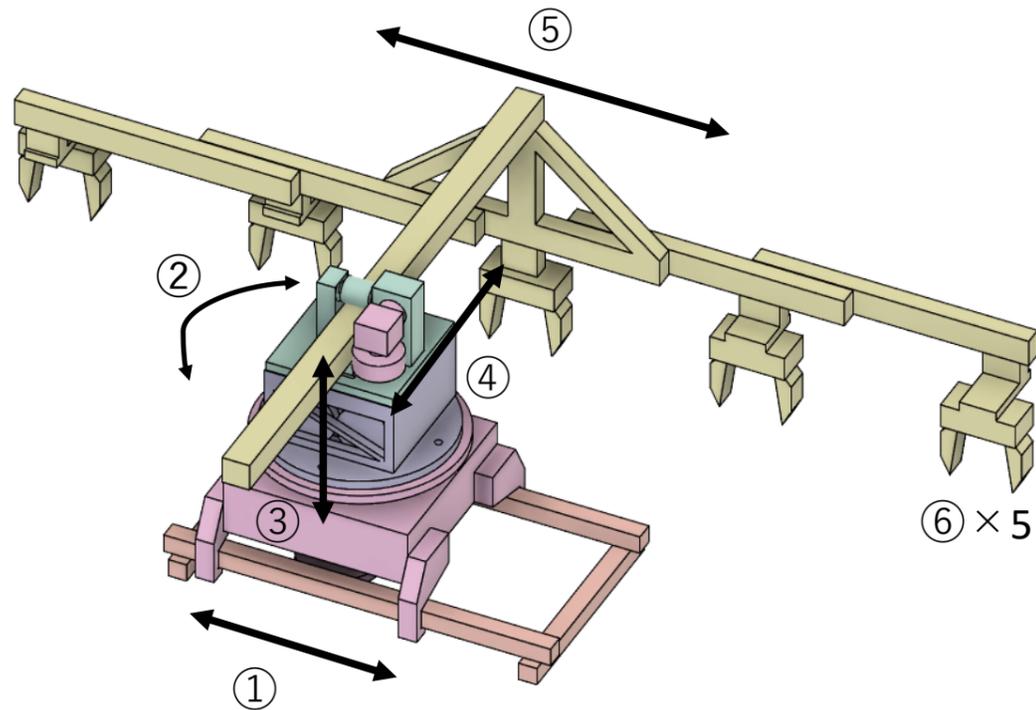
・制御の容易性

- ・操作の熟練度に依存しない、ボタン操作を増やし、簡単な操作を可能にする
- ・アームの展開機構の利用により、同時に複数のワークの回収を可能にする

ロボットの特徴

ユニット構成

- ①：左右移動 左右に配置されたワーク取得のための左右移動
- ②：回転移動 ワーク獲得・仕分け方向への回転
- ③：上下移動 ワーク獲得後仕分けのための上下移動
- ④：伸縮 ワークの配置方向に軸の伸縮
- ⑤：ハンドの展開 モーターの回転によりハンドを展開
- ⑥：ハンド ハンドに対し同じ動きをさせ、同時にワークを獲得



詳細

・ハンドの展開機構

モーターの回転により糸の巻き上げ、巻き戻しを行い、ハンドの展開、収納を行う。



・制御方法

左右移動、伸縮、回転、ハンドの開閉をボタンにより実行する

目標とするエンコーダー値を事前に調べボタンにより目標エンコーダー値となる用モーターを回転させる。

モーター付属のエンコーダーではなくロータリーエンコーダーにより回転数を計測する。これにより摩耗による誤差の低減を可能とする

