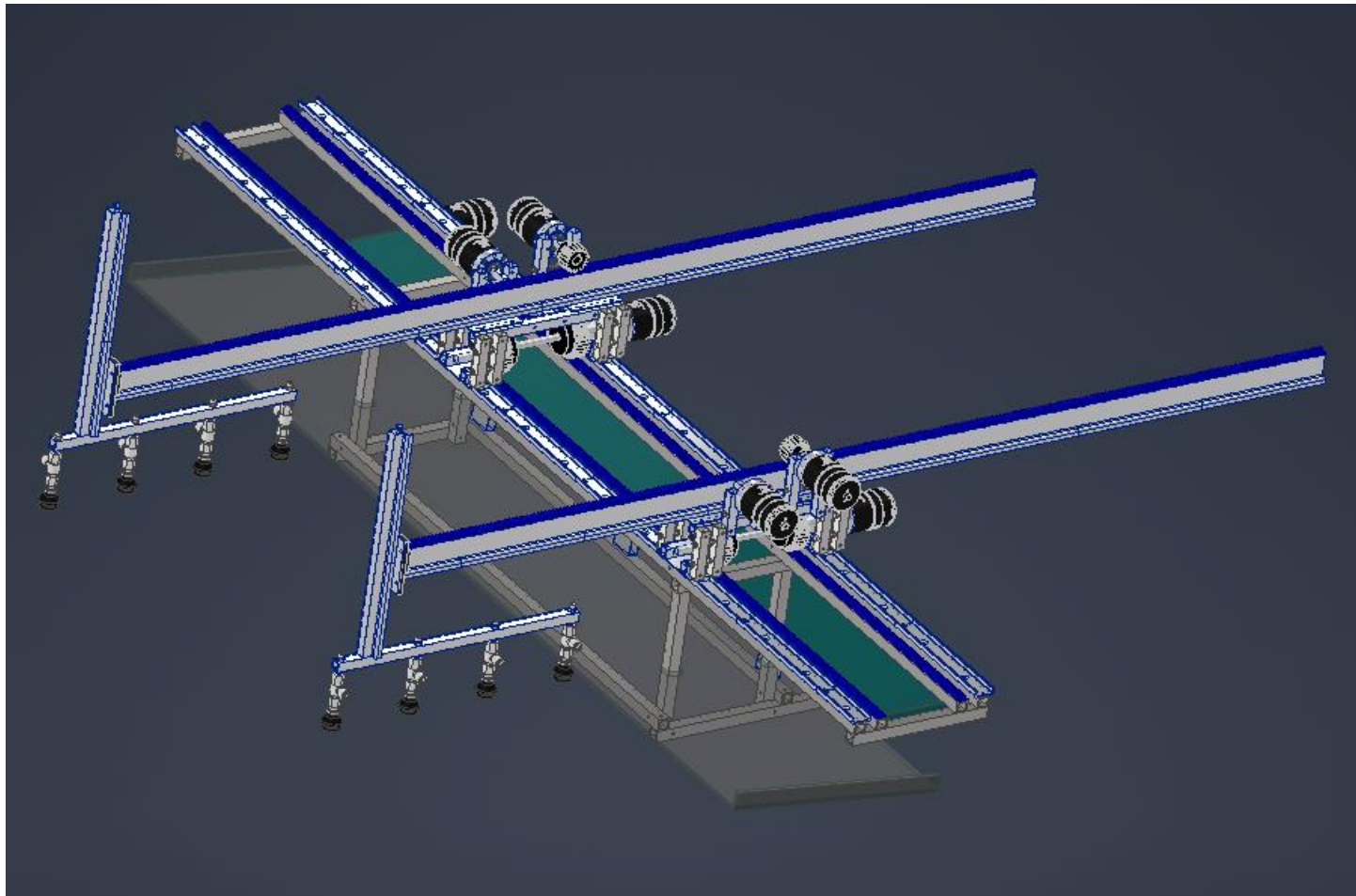


コンセプト

- ・ワークの迅速な収集を目指す.
- ・円筒座標系アームではなく直交座標系アームを採用することで縦に並んだ複数のワークを一気に取得.
- ・吸着パッド, 糸の巻取り機構を採用することでアームの先端を軽量化し, 移動スピードを向上.

ロボットの特徴

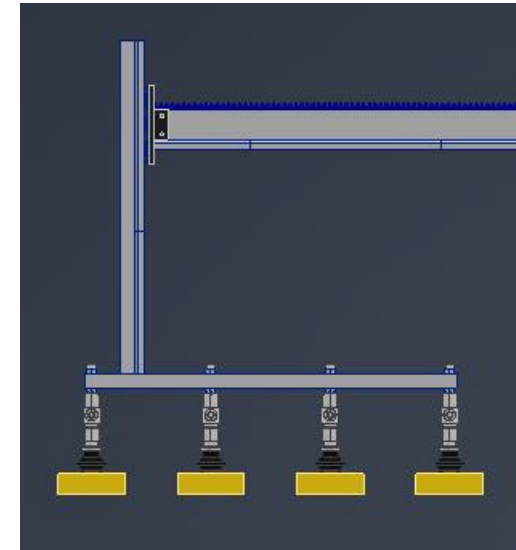
- ・水平移動, 奥行きの移動にはラックピニオン機構を採用
- ・垂直方向の移動には糸による巻取り式を採用
(画像には糸は未実装)
- ・シューティングエリアにはベルトコンベアで搬送します.



ユニット構成

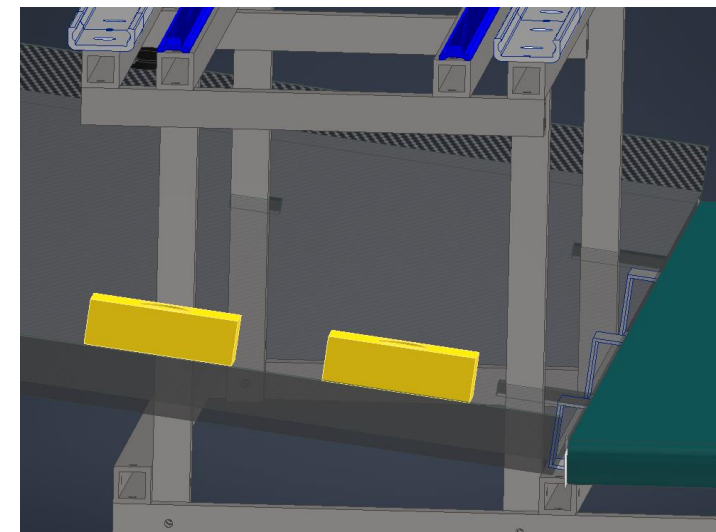
詳細

< 把持機構 >

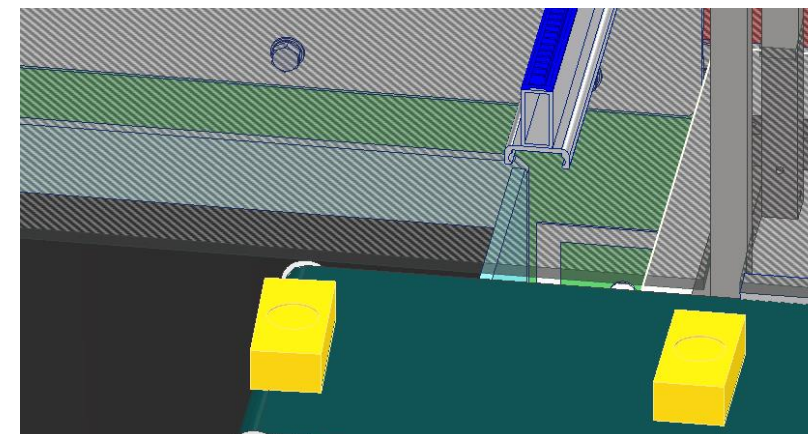


- ・吸着パッド, 真空モーターによる吸着方式を採用
- ・4つのワークの同時取得が可能

< 搬送機構 >



- ・傾斜をつけた板による滑り台



- ・ベルトコンベアによる搬送