

## パラレルリンクロボット開発1号機

### ロボット諸元

駆動方式	ACサーボモータ
制御軸数	4(X,Y,Z,θ)
外形寸法	約φ600×420H[mm]
動作範囲	φ400×115H[mm]
可搬質量	1[kg]
繰返し位置決め精度(X,Y,Z)	±0.02[mm] <sup>*1</sup>
サイクルタイム	120CPM <sup>*2</sup>
本体質量	16[kg]

\*1 参考値

\*2 水平方向305mm, 垂直方向25mm往復, 0.1kg搬送, 粗位置決めアーチ動作時の値  
CPMは、Cycle Per Minute の略

### デモ機1(チップ製品搬送デモ機)

#### 装置諸元

ワーク	3216チップ部品
駆動方式	ブラシレスモーター+カム駆動
外形寸法(WDH)	410×240×475[mm]
能力	320[個/分]
装置質量	約35[kg]
デモ搬送動作	傾斜コンベヤと振動フィーダによる整列 連続回転テーブルへのワーク投入 小型パラレルリンク(専用品)による移載 (テーブルとコンベヤに同期) 連続回転コンベヤへのワーク投入

#### 小型パラレルリンク(専用品)諸元

駆動方式	カム駆動
制御軸数	3(X,Y,Z)
外形寸法	約φ160×190[mm]
動作範囲	φ50×10H[mm]
可搬質量	-
繰返し位置決め精度(X,Y,Z)	-
サイクルタイム	160CPM <sup>*1</sup>
本体質量	約2[kg]

\*1 デモ機内、テーブルからコンベアへの移載時の速度  
CPMは、Cycle Per Minute の略

### デモ機2(キャラメル形状部品整列デモ機)

#### 装置諸元

ワーク	樹脂(25×15×5t)
駆動方式	ACサーボモーター+ステッピングモーター
外形寸法(WDH)	410×410×960[mm]
能力	120[個/分]
装置質量	約70[kg]
デモ搬送動作	コンベア上のランダム姿勢ワークを取出 パレットに整列 箱に箱詰め リターンコンベアに戻す

#### 小型パラレルリンク諸元

駆動方式	ACサーボモータ
制御軸数	4(X,Y,Z,θ)
外形寸法	約φ260×295H[mm]
動作範囲	φ200×45H[mm]
可搬質量	0.3[kg]
繰返し位置決め精度(X,Y,Z)	±0.02[mm] <sup>*1</sup>
サイクルタイム	120CPM <sup>*2</sup>
本体質量	9[kg]

\*1 参考値

\*2 デモ機内、移載動作速度  
CPMは、Cycle Per Minute の略