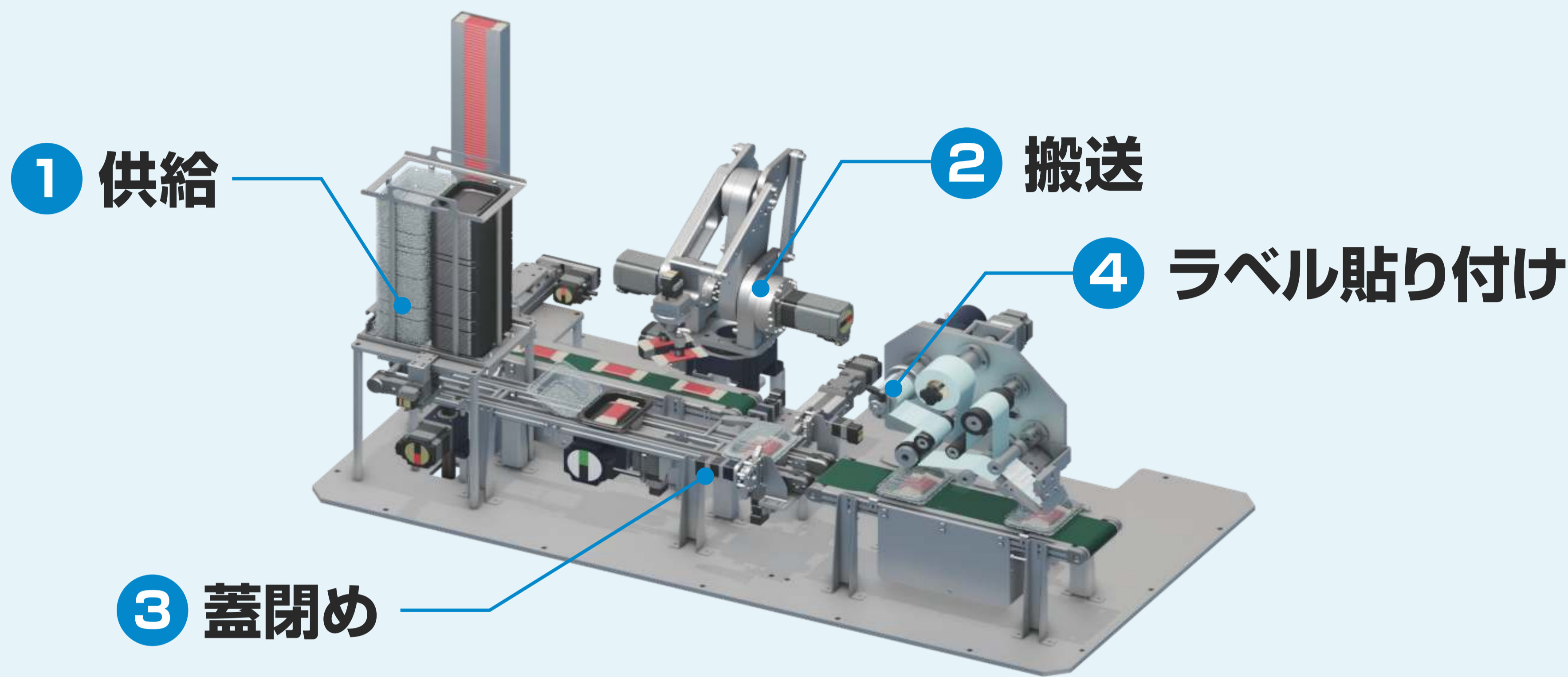


## 小型モーターにより、省スペースでの自動化を実現



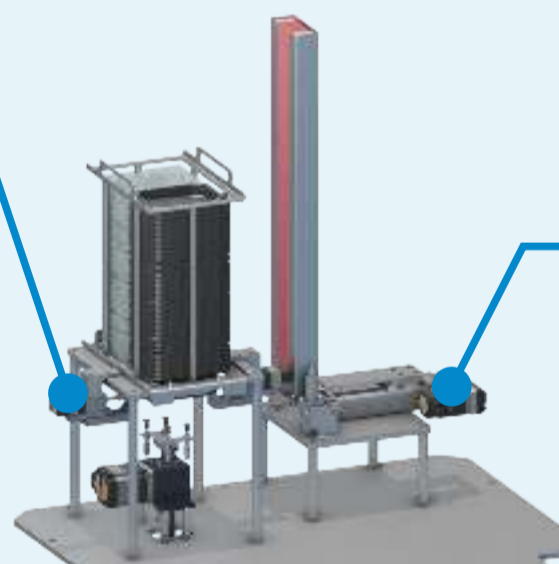
デモ機製作: 株式会社TRANSCEND

### 各工程の動きと採用ポイント

#### 1 供給

ワークとパックを1個ずつ切り出し、供給

コンパクト電動シリンダで  
パックを1枚ずつ切り出し

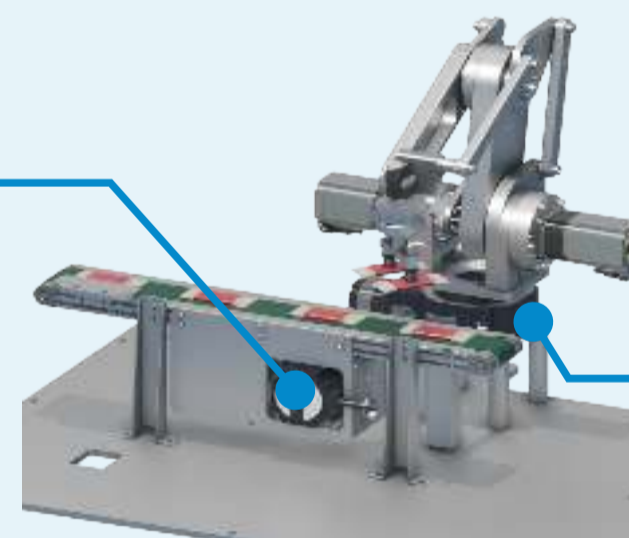


全長がコンパクトな  
モーター折り返しタイプの  
電動スライダで  
ワークを1つずつ排出

#### 2 搬送

DC24V のブラシレスモーターと小型ロボットで搬送

コンベヤの駆動源として  
負荷変動の少ない  
ブラシレスモーターで  
安定した速度で搬送

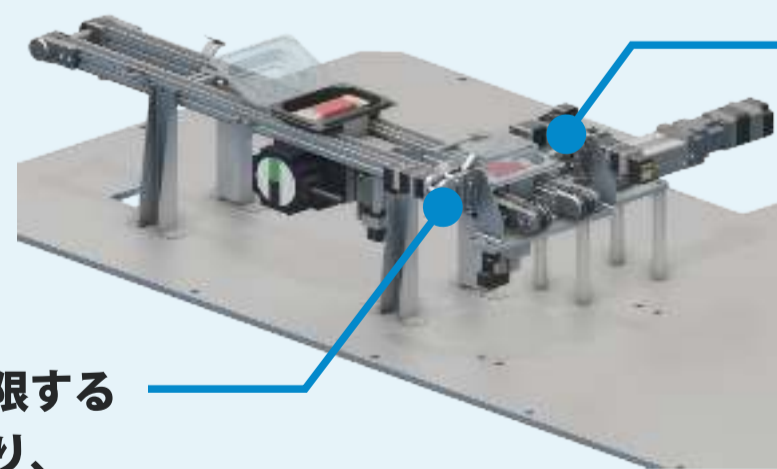


小型ロボットでワークを  
常時水平な状態で安定搬送

#### 3 蓋閉め

ステッピングモーターと自作のハンド機構を使い、パックを2段階で蓋閉め

モーター電流を制限する  
押し当て運転により、  
ワークの破損を防止

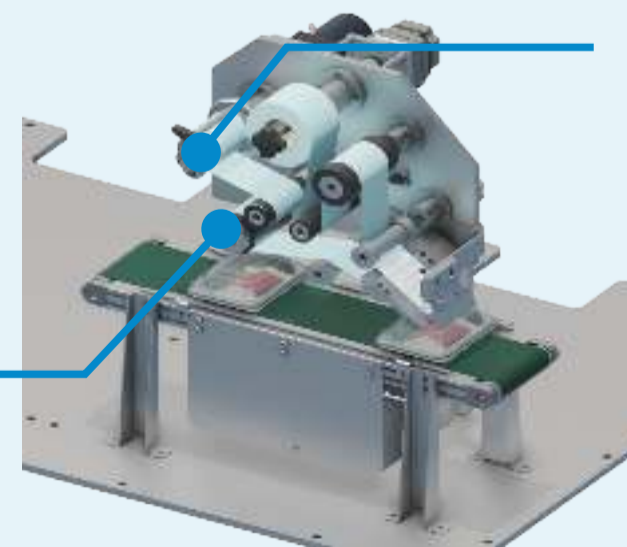


高トルクな  
ハーモニックギヤで  
確実に蓋閉め

#### 4 ラベル貼り付け

モーターを3台使った機構でラベルを台紙から剥離し、貼り付け

ブラシレスモーターの  
負荷ホールド機能で、  
ラベルがたるまないよう  
一定のテンションを保持



ステッピングモーターによる  
高精度なピッチ送りで  
シールを一枚ずつ  
正確に貼り付け

## 自動化装置の導入をまるごとサポート

詳しくは、オリムベクスタ株式会社へお問い合わせください