サーボモータ駆動によるスイベル式旋回ユニット。

特 長

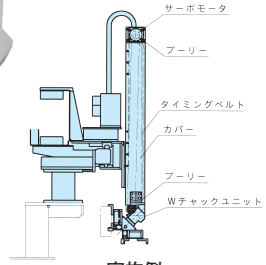
■旋回時間0.6秒。
高速旋回時に発生する衝撃・振動をサーボモータで制御。
サイクルタイムの大幅短縮を実現いたします。

■耐環境性。
モータをアーム上部に取り付けるため、切削油等の影響を受けません。

■スキマ調整機構付。
回転軸のガタ調整が可能で高耐久性。メンテナンスが簡単に行えます。

■ライン構成自由自在。(モータ、タイミングベルトはお客様手配)
タイミングベルト用プーリーを標準装備。
お客様の仕様にあったライン構成を構築できます。

EXM-32A



実施例

型式表示方法

標　準 ------- EXM-32A

オプション ------- EXM - 32 A - ET3S2 - Z
(大きさ / チャック / センサ・個数 / 特殊仕様)

大きさ
記号
32

チャック	
記号	名称
A	CKS

センサ・個数			
記号	名称	記号	名称
ET3	無接点3芯	ER2	無接点2芯
ET3L	無接点3芯	ER2L	無接点2芯
ER3	無接点3芯	S1	センサ1個
ER3L	無接点3芯	S2	センサ2個
ET2	無接点2芯	S3	センサ3個
ET2L	無接点2芯	S4	センサ4個

センサの仕様の詳細は ▶364p

仕 様

型　式		EXM-32A
駆動源	旋回	サーボモータ(お客様にて選定・手配)
	チャック	エアー0.2～0.7MPa
潤滑	旋回	極圧添加剤入り潤滑油(ISOVG150)
	チャック	無給油又はタービン油1種(ISOVG32)
周囲温度　(℃)		5～60
旋回時間		0.6sec以上/180°
対象ワーク質量 (kg)		5
対象チャック型式		CKS-32AS
動作ストローク (mm)		32
把持力(P=0.5Mpa)		900N
繰り返し精度	旋回	±0.05(チャック端面)
	チャック	±0.01
本体質量　(kg)		8.3

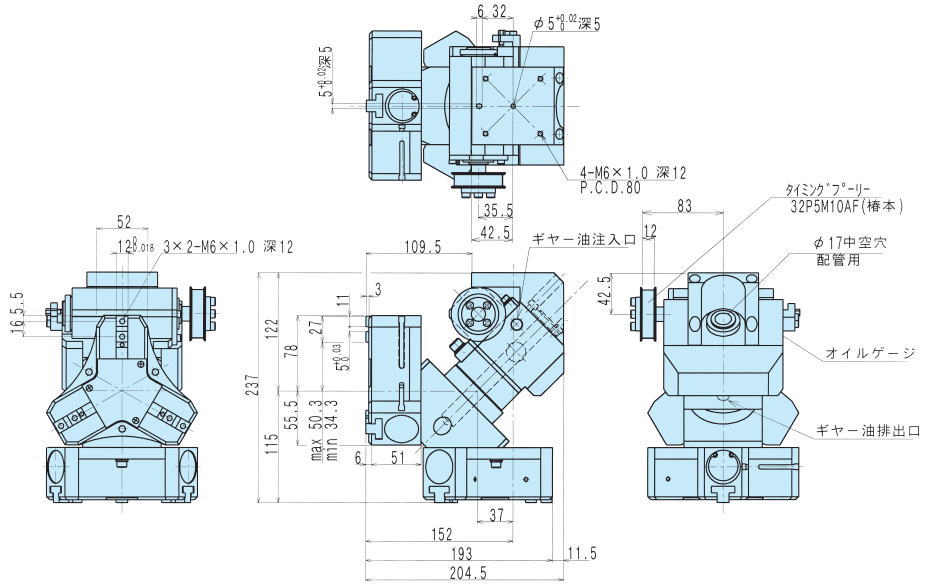
■サーボモータ選定基準

旋回軸減速比	40:1									
許容運動エネルギー (J)	2.5									
プーリー回転数 (rpm)	300	600	900	1200	1500	1800	2100	2400	2700	3000
許容旋回トルク (N·m)	51.4	43.6	38.5	34.9	31.6	30.7	28.4	26.8	25.6	25
旋回トルク伝達率 (%)	46	52	55	59	60.2	61.1	61.9	62.3	63.2	64.7

●使用例
ワーク質量4kg、チャック爪長さ50mm、旋回時間0.6秒の場合400Wサーボモータを使用。
(モータ型式MSM042P1A　panasonic製)

※対象ワーク質量は爪の長さにより変わります。
　対象チャック型式の把持力からご検討ください。

外形図

■EXM-32A　(最適把持力 400N～1000N)

EXM-32A　標準