

ガントリーロボット・直角座標ロボット導入事例

設置製品: MSP 125cc/PL1
 分野: ファクトリーオートメーション機械製造業
 顧客名: YUDO Robotics Co., Ltd. (韓国)
 対象設備: ガントリーロボット(直角座標ロボット)
 設置時期: 2011年10月7日

背景

産業用ロボットは正確に繰り返しの動作を遂行するために、回転や直動関節を持ったプログラムで制御できるマニピュレータです。それらは部品・工具・材料・装置等をプログラム制御されて動かす様に設計されています。

直角座標ロボットは一般的な工業用ロボットです。軸である3つの直動関節(アーム)を持ち、直交座標(X, Y, Z)と同期します。これらのアームの寸法は、そのロボットの目的で全く様々です。特に大型のデザインの場合、水平アームは両端で保持されガントリーロボットと言われています。このロボットは、組立作業、切削工具のハンドリング、アーク溶接作業での取り出しと設置の作業等に使用されています。ガントリーロボットの代表的な使用例は、コンピュータ制御(CNC)機械で数多くの使用例があり、特にフライス盤か延伸機に分類されます。



YUDO Robotics 社のガントリーロボット装置

導入の理由

このお客様の自動給脂装置への要望は特に設備と連動できることでした。過剰給油による設備への損害やロスはいかなる時も禁じられています。

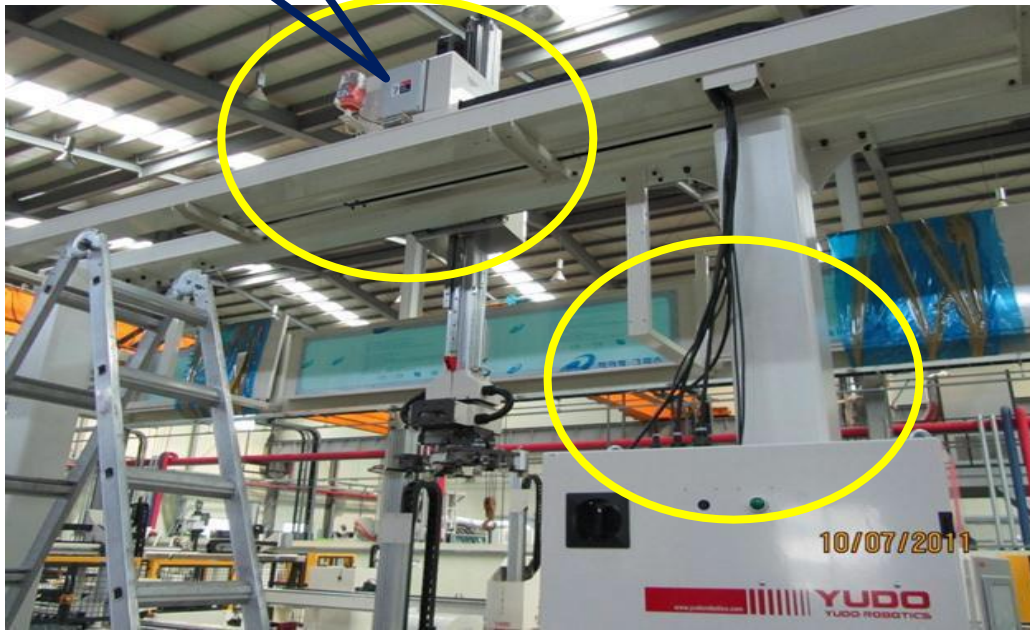
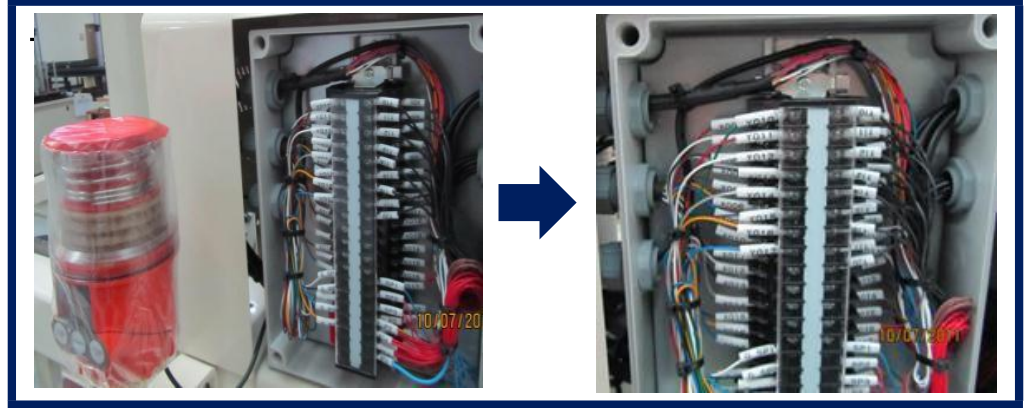
パルスールブ M 製品の中で、パルスールブ MSP 製品がお客様の要望に完璧に適合し、最終的に承認されました。パルスールブ MSP 製品は設備から電源をもらうことで設備と連動して作動するので、過剰給油の問題は解消されます。設備が休止中は、パルスールブ MSP は“待機モード”になり設備が稼動を始めるまで給脂は行いません。それにより過剰給油による設備の損傷、ダウンタイムによるロスだけではなく、設備の汚染を防止できます。

設置情報

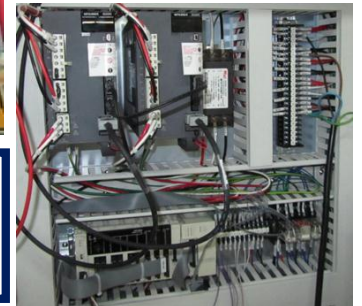
1st Step

パルサーlub MSP と上部にある電源盤の (+) (-) を結線

ガントリーロボット
上部にある電源盤
(DC24V)



主電源盤



2nd Step

上部電源盤によって制御される運動部品と主電源盤間の配線を行います

ガントリーロボット上に設置された パルサーlub MSP 製品



NOTE1 AC 電源を使用する場合、配線回路が変わります

NOTE2 オイル用自動給油装置 (パルサーlub OL500)も同じ様に使用できます