



搬送
ハンドリング

位置決め

自動倉庫

外観検査
色・形状

インデックス
駆動

メカトロニクス技術実習システム MM-3000シリーズ

MM-3000-PIN ワークハンドリング総合実習装置

ピンポン玉を使って様々なメカトロニクス機器を操作し
楽しく多彩なワークハンドリングを体験実習できます

卓上で自由に構築



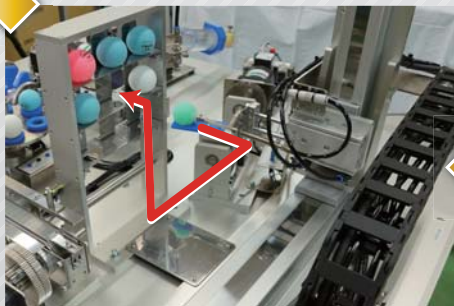
ベルトコンベアによる搬送、位置決め、
エア吸着による搬送



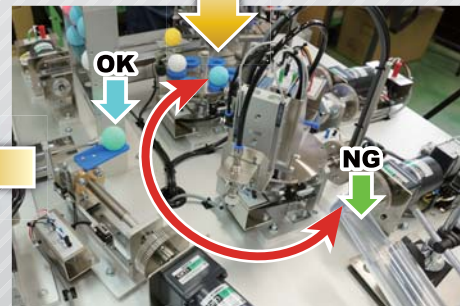
ゼネバを使用した回転テーブルによる分割
インデックス駆動



色センサを使用した外観検査



XYロボットを使用した
自動倉庫への移載、取り出し



外観検査を終えたワークを
エア吸着で搬送・選別

■機器の構成

XYロボット、ゼネバ、駆動用モータ、エアシリンダ、
回転テーブル、ベルトコンベア、
検査ステーション(色センサ・形状判別センサ)など。
その他交換用モジュール各種あり。

■制御機器:

シーケンサ、マイコン、パソコンいずれでも制御可能。