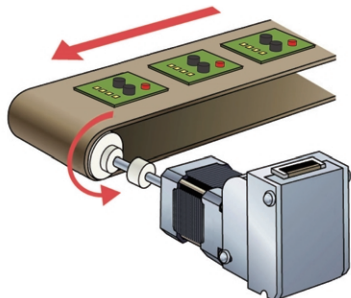


## クールマッスルサーボシステム

## 搬送

内部プログラム機能を利用する事でI/O制御のみで一定量送りが可能。またセンサ信号との組合せやCM2の外部エンコーダ信号取込機能によりその他機器との連動も可能となり、また停止位置補正も可能です。システムの超コンパクト化に貢献。

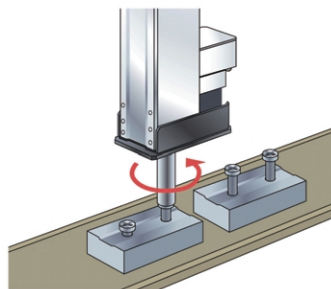


掲載ページ ③-58 ~ ③-79、③-258

## クールマッスルサーボシステム

## ネジ締め

トルクコントロールが可能のため、一定トルクでの締付けのみならず締付け失敗時のエラー判断、リトライ及び履歴を残す事が可能。トルクと位置を管理する事で、正確なネジ締めをクールマッスル1台で実現可能。

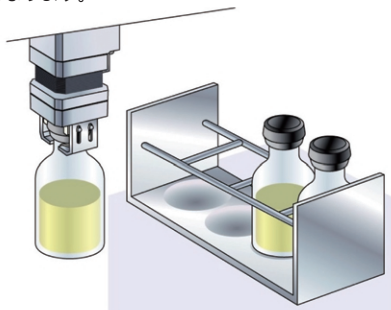


掲載ページ ③-58 ~ ③-79、③-258

## クールマッスルサーボシステム

## ピック&amp;プレイス

3軸クールマッスル使用により押付け機能を利用したチャッキング機構及び位置決め機能による搬送機構を簡単に実現できます。CM2なら補間機能を内蔵しており、よりタクトタイムを上げる事が可能となります。

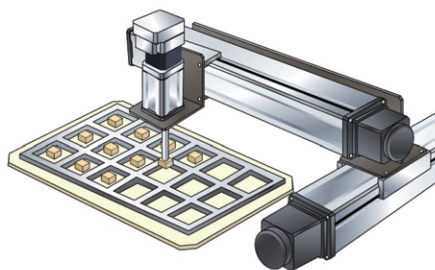


掲載ページ ③-58 ~ ③-79、③-240 ~ ③-241

## クールマッスルサーボシステム

## パレタイジング

3軸クールマッスル使用により、内部にプログラムを持たせI/O制御のみにて定位置へのパレタイジングが可能です。

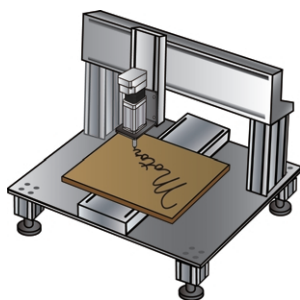


掲載ページ ③-58 ~ ③-79、③-216 ~ ③-227

## クールマッスルサーボシステム

## デスクトップ型ロボット

Z軸の機能により、複雑な形状のレーザー加工機や切断機への応用も可能です。軸にクールマッスルを更に採用すれば、大抵のデスクトップ型ロボットをあっという間に構築可能です。

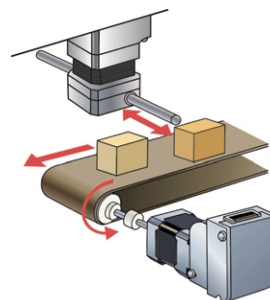


掲載ページ ③-58 ~ ③-79、③-255 ~ ③-257

## クールマッスルサーボシステム

## 梱包機、ラベル貼付機、物品選別機

脱調レス・高効率・高精度に加え、位置・速度・トルクをコントロールできる事から正確な高速位置決めによりタクトタイムを上げ、また段取り替えも手間要らず。梱包内容、貼付ラベルサイズ、選別対象物の変更にも自在に対応可能です。



掲載ページ ③-58 ~ ③-79、③-258