

業界初、サーボ調整が不要 ACサーボ新シリーズ「JUNMAシリーズ」を販売開始

近年、一般産業用機械の簡易位置決め用途での高速、高精度化の要求に伴い、その用途で、主流のステッピングモータから、抜群の位置決め性能を実現するACサーボへの置き換えが急速化してきています。しかし、サーボアンプのサイズが大きいこと、最適なサーボ性能への調整が難しいことが課題とされ、小形化、操作の簡易化に対する要求が高まっています。

当社では、これらのご要望にお応えするために、セットアップ簡易化、サーボ調整が不要、業界最小サイズを実現した新コンセプトのACサーボ新シリーズ「JUNMAシリーズ」を開発し、販売を開始します。なお、最も要求の多い750W以下の容量をシリーズ化しました。

主な特長

- **サーボ調整不要、セットアップパラメータ不要で操作性を簡易化**
最新のオートチューニング機能により、高い応答性を実現。セットアップのためのパラメータが不要となり、操作性の簡易化を実現。
- **制御の安定性を向上**
中慣性モータを採用。
- **業界最小のサイズを実現**
最新の構造設計技術を使用し、アンプ本体の小形化を実現。単相200Vでは、業界最小サイズ。



■お問い合わせ先:
モーションコントロール事業部 事業企画部
TEL: (04)2962-7915 FAX: (04)2962-6138
http://www.yaskawa.co.jp/products/motion.htm

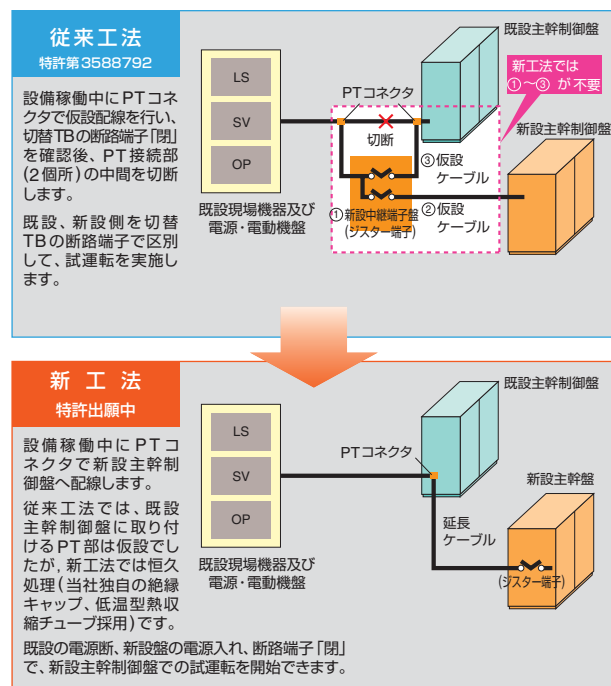
お客様の操業停止を最小にする画期的な主幹制御盤更新工法 LSM (Line Stop Minimum) 新工法

近年、主幹制御盤の老朽化に伴う更新工事が増加しており、操業停止期間の最短化が必要不可欠な条件となっています。このご要望にお応えするために開発したLSM新工法は、既設調査時間・工期・設備停止時間を大幅に削減できる上に、信頼性の高い画期的な工法です。

お客様の大切な設備を守り、安定した操業を継続できます。

主な特長

- **シンプルな作業工程により工期を大幅短縮**
 - ・仮設配線が不要(既設配線をそのまま使用)
 - ・割込配線工事に伴う試運転が不要
 - ・既設配線調査時間を短縮
- **設備停止時間が最小限**
 - ・新設主幹制御盤への切替作業が通電状態で可能
 - ・通電状態での切込・切替点数が低減
 - ・結線作業が安全・簡単・確実にできる当社独自の工法でPTコネクタを採用
- **機材の削減・最小限のスペース・工期短縮に伴うコストダウンが可能**
 - ・切替TB(中継端子盤)が不要
 - ・切替TBへの引戻し配線、仮設配線が不要
 - ・切替TB設置のための電気室拡張が不要
 - ・工事期間の短縮に伴う監督・現場経費の削減が可能



■お問い合わせ先:
システムエンジニアリング事業部
システム工場 工事建設部
TEL (0930)25-2109 FAX (0930)25-2403
http://www.yaskawa.co.jp/products/system.htm

新世代産業用ロボット 双腕ロボット・腕ロボットの2機種を開発・販売開始

人が行っていた作業をそのままロボットに置き換えられる新世代産業用ロボット、「双腕ロボットMOTOMAN(モトマン)－DA20」と「腕ロボットMOTOMAN－IA20」を開発し、2005年12月1日から販売を開始しました。

今回当社が開発した新世代産業用ロボットは、従来の人と隔離された場所で働くロボットではなく、人と共存し、人の補助を行うべく、ロボット自身が知能・自立性を持つことを意図しており、その最適な使用用途として選んだのが組み

主な特長

当社がいままで製品化してきたロボットとは全く違った機構を採っています。人の優れた能力に近づき超えようと、この2種類のロボットは、ともに人の体の特徴をロボットに取り入れています。“人と共存するフォルム。人を解放する

立て用途です。

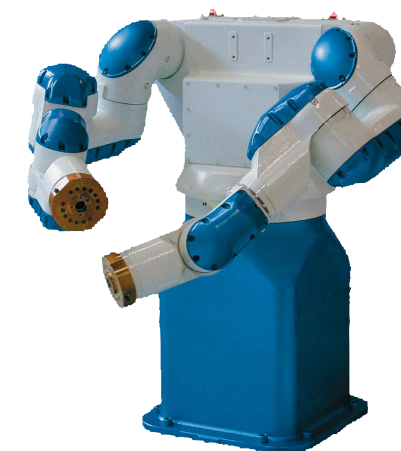
組み立て用途に最適化したロボットの開発は、熟練労働力不足を背景に、人手に頼っている組み立て工程の効率化に対する顧客要求の高まりと、産業用ロボットの新たな用途開拓を推進したい当社の思いが一致した結果と言えます。

これまでロボットによる単純な置き換えが困難であった組み立て用途への量産製品供給は、業界初の試みです。

パフォーマンス”をもったロボットを目指しています。これにより、人が使っていた作業環境へ最小限の変更で本製品の適用が可能となります。

双腕ロボットMOTOMAN－DA20

人の上半身をイメージして開発された双腕ロボットです。大きさは、成人男性とほぼ同じ大きさになっています。今まで人が作業していた場所へそのまま設置することが可能です。各腕はそれぞれ6つの関節を持ち、各関節には新開発の小形・軽量サーボモータを搭載した新構造を採用し人の腕と同じような動きを実現しています。各腕はそれぞれ20kgの重量物を持つことができます。また胴体のひねりを考慮したボディ回転軸を1軸装備しています。



MOTOMAN-DA20

腕ロボットMOTOMAN－IA20

人の腕をイメージして開発された腕ロボットです。人の腕と同じような動きをするために必要な6つの関節と腕全体を回転させるための1軸で構成されています。こちらも全て新開発の小形・軽量サーボモータを搭載した新関節構造を採用しています。人の腕のように小さく折りたたんだり、大きく伸ばしたりと、これまでの産業用ロボットや人では困難な狭い場所での動作や設置を可能にした省スペース構造を持ち、20kgの重量物を持つことができます。



MOTOMAN-IA20

■お問い合わせ先:
株式会社 安川電機 ロボティクスオートメーション事業部 事業企画部
電話 (093)645-7703 FAX (093)631-8140
http://www.yaskawa.co.jp/products/robot.htm