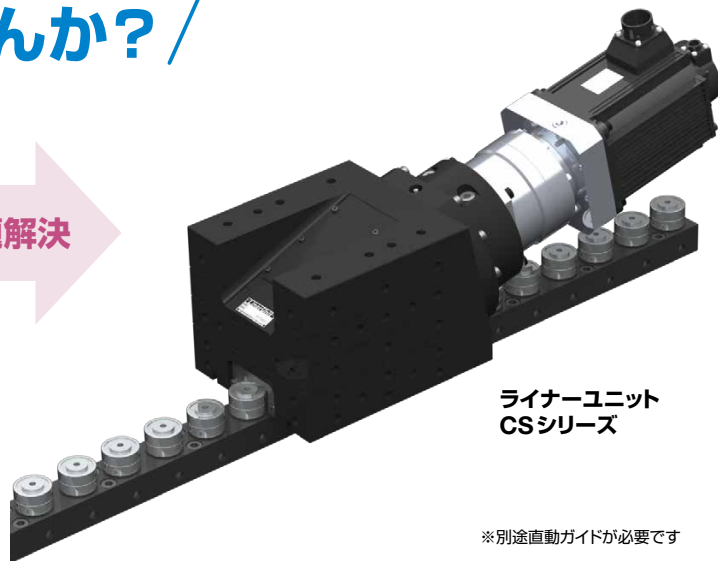


自動化ラインの搬送ユニットで、

こんな事で困っていませんか?

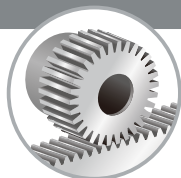
- 課題1 重量物を搬送したい
- 課題2 生産性を上げたい
- 課題3 装置をコンパクトにしたい



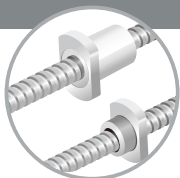
ライナーユニット CSシリーズ

※別途直動ガイドが必要です

従来機構



ラック&ピニオン



ボールねじ

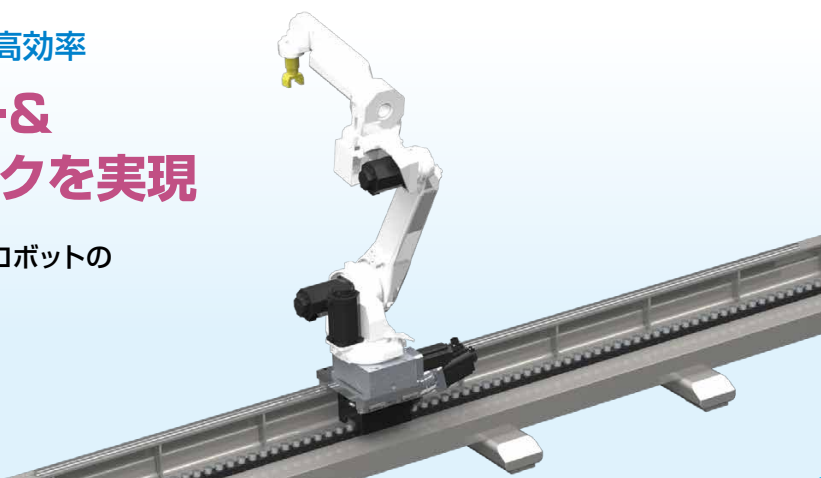
課題解決!

1

カム機構の転がり伝達により高効率

高速ハイパワー& ロングストロークを実現

溶接ロボットやハンドリングロボットの
スライダーに使用可能

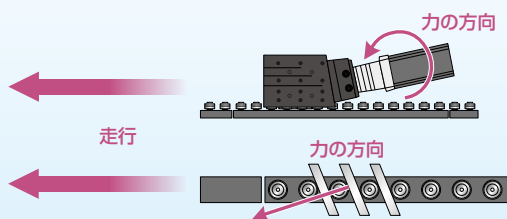


課題解決!

2

カム機構による整定性の良さで
急な加減速に対応

サイクルタイム短縮で 生産性向上



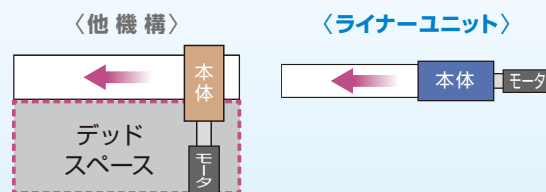
ラック&ピニオンに比べ加減速時間を約50%短縮可能

課題解決!

3

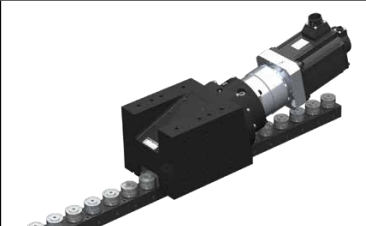
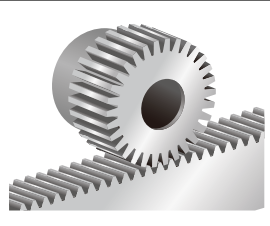
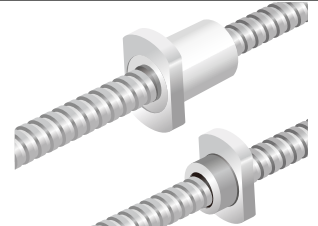
レイアウトを改善

デッドスペース削減で 装置をコンパクト化



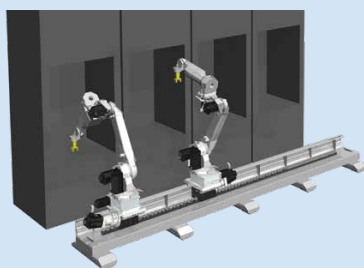
ラック&ピニオンに比べ約50%削減

他機構との比較

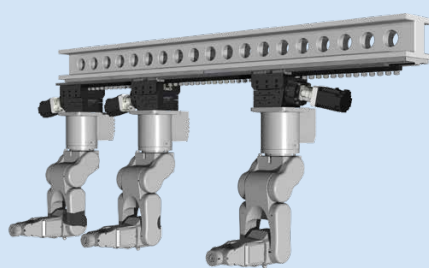
	ライナーユニット	ラック&ピニオン	精密ボールねじ
機構			
高速性	◎ カム機構により安定性が良い 急な加減速、高速走行 に対応	○ 慣性の影響を受けやすく 急な加減速には不利	△ 鋼球とねじ軸の間の摩擦により 高速動作には向かない
コンパクト性	○ 駆動をレール上に配置することで 省スペース化	△ 走行距離分の 駆動部のデッドスペースが発生	◎ 駆動部固定のため コンパクトに配置可能
ロングストローク	◎ 連結式レールで ロングストローク が可能 長さに制限なし	○ ロングストローク可能だが 組み付け、調整が手間 長さに制限なし	△ たわみが発生するため ロングストロークに向かない 長さは3m程度が限度
多軸制御	○ 1レール上に 複数の駆動 を設けることが可能	○ 1レール上に 複数の駆動を設けることが可能	△ 複数の駆動を設けるには 複数のねじが必要
繰り返し精度	◎ カム機構により、 ±20μm を実現	△ ガタがある製品がほとんどで、 高精度位置決めには向かない	◎ ガタが無い 高精度位置決めが可能
走行音	◎ 転がり伝達により走行音が 静か	△ 高速動作時には カタカタと音が鳴ることがある	○ 高速動作時には音が出る
メンテナンス性	◎ 転がり伝達により 低摩擦 給油は半年に一回程度	○ すべり伝達のため摩擦が発生 自動給油システムもしばしば採用される	△ 厳しい条件下では頻繁な給油が必要

※ ◎、○、△は相対評価

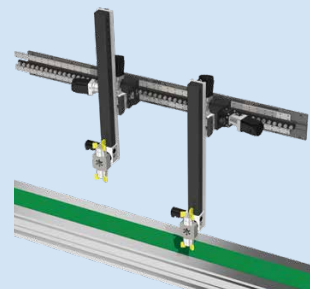
アプリケーション例



ワーク搬送



ロボット吊下げ搬送



ガントリローダ



株式会社
三共製作所

Sankyo Seisakusho co.

<http://www.sankyo-seisakusho.co.jp>

- 本社 〒114-8538 東京都北区田端新町3-37-3 PHONE. 03-3800-3330
- 東京営業所 PHONE. 03-3800-3330 ■ 宮城出張所 PHONE. 0228-23-5122
- 名古屋営業所 PHONE. 052-265-0577 ■ 静岡出張所 PHONE. 0537-36-5715
- 大阪営業所 PHONE. 06-6618-7000
- Global Office 3-37-3 Tabatashinmachi Kita-ku, Tokyo, Japan 114-8538
PHONE. +81-(0)3-3800-3330 FAX. +81-(0)3-3800-3380

販売店