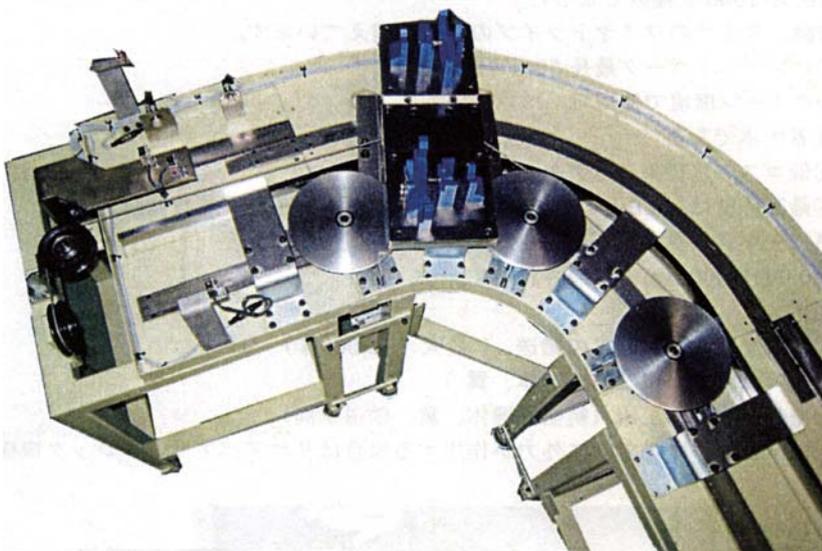


ワイヤドライブにカーブ走行が可能な、Rワイヤドライブが登場！

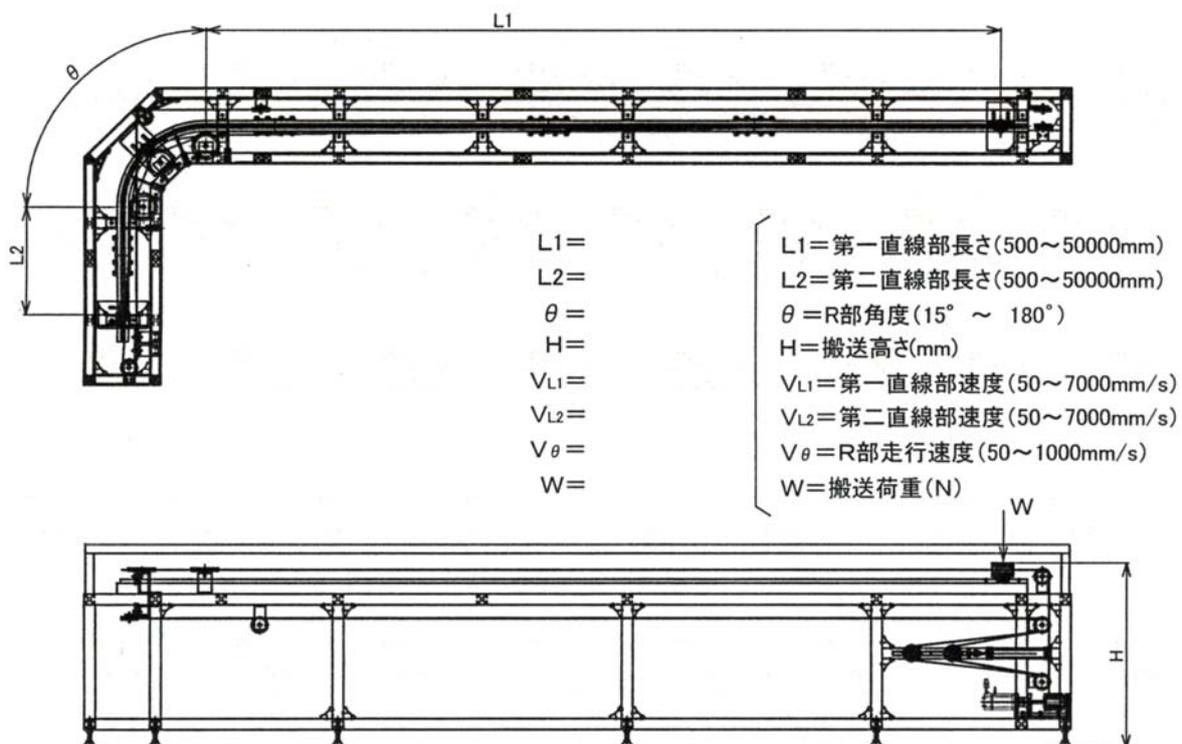
これまでのワイヤドライブの特長である、高速性、ロングストローク、省エネなどはそのまま継承し、2次元カーブ走行が自在に行えます。

カーブ走行の登場で、これまでより搬送路レイアウトの自由度が格段と増すと共に、従来必要であった中間の受け渡しが不要となり、コストダウン、タクトアップ効果をもたらします。

また、3次元カーブ走行も可能です、お気軽にご相談ください。



レイアウト要件



リニアスケール採用のフルクロード方式で、より高精度を実現！

これまでのワイヤドライブ搬送機は駆動用サーボモータをパルス制御することによるセミクロード方式で、いわば「これだけパルスを送るから行ってこい、行ったはず」が制御の基本です。

従ってロータの加工精度のわずかなズレや、ワイヤのわずかな伸びの影響を受けるため $\pm 0.05/1000$ が繰返し位置決め精度でした。

これに対し今回開発したワイヤドライブ搬送機は、リニアスケールを使用したフルクロード方式、いわば「ここまで行け、行くまで止まるな」の制御方式です。

リニアスケール式ワイヤドライブ搬送機の特長

磁気リニアスケールを使用してのフルクロード制御で繰返し位置決め精度 $\pm 0.01/1000$ を達成しました。もちろん、これまでのワイヤドライブの特長は備えています。

- ロングストローク、最長 50m まで可能
- クリーン環境での使用が可能
- 省エネを実現
- 低コスト（従来のリニアモータの 2/3）
- 最高速度は、5.0m/s になります。（サーボドライバ周波数制御）

※さらに光学式スケールを使用すると繰返し位置決め精度は $\pm 0.001/1000\text{mm}$ と予想されます。

主な用途

- 精度を要するワークの搬送（重量物も可能、最大：10,000N）
 - 長尺物計測用（航空機の機体、翼など）
 - 長尺物の加工用*（航空機機体、翼、鉄道車両など）
- *停止後移動軸方向に外力が作用する場合は、リニアベアリングロック機構が必要。

