

PC制御画像認識塗布システム 【武蔵エンジニアリング IMAGE MASTER 350PC Smart】

【設備の特徴】

本設備は、卓上型ロボットによりワーク(部品、製品)に液剤塗布を行うシステムです。カメラと高さセンサーにより、ワークの傾きや変形に合わせたXYθ補正及び反り・歪みにクリアランスを一定保持する「ならい(Z補正)」により、安定した塗布を実現できます。クリームハンダ、銀ペースト、塗料等様々な液剤に対応可能です。

【設備の仕様概要、技術内容】

■主な特長

- 3Dアライメント・ならい機能搭載。パレットやワークの傾きや変形に合わせたXYθ補正及び反り・歪みにクリアランスを一定保持する「ならい(Z補正)」が可能です。
- 長さ計測・塗布パターントレース機能搭載。一台で塗布・計測・観察が可能であり、ワークを動かさないため、作業スピードがアップします。

■仕様概要



制御軸数	3軸
制御方式	PTP制御/補間制御
動作範囲X*Y	300×300mm
動作範囲Z	80mm
動作速度設定範囲X/Y	1～500mm/s(PTP制御)、0.1～500mm/s(補間制御)
動作速度設定範囲Z	1～400mm/s(PTP制御)、0.1～400mm/s(補間制御)
繰返位置決め精度X/Y/Z	±0.005mm
可搬ワーク質量	20kg
吐出圧力設定範囲	30.0～500kPa

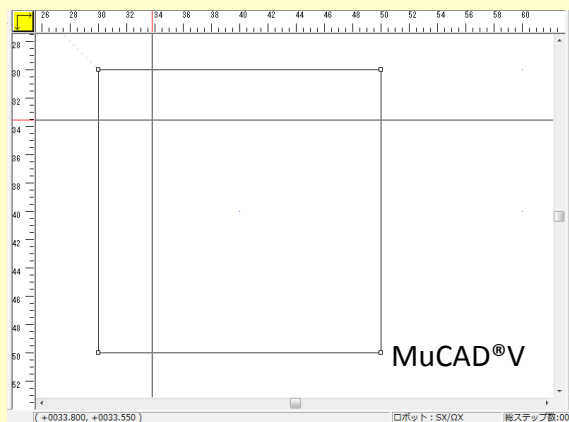
■効果が期待される利用分野

- ・シール剤の線引塗布
- ・実装基板へのクリームハンダ塗布
- ・車載基板への防湿剤塗布
- ・スマートフォンスピーカーへのUV接着剤塗布

【応用事例】

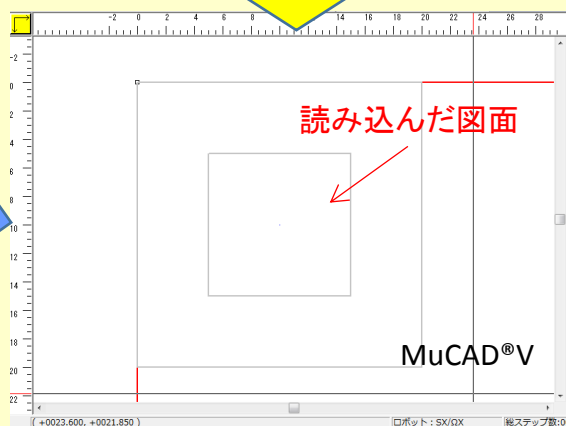
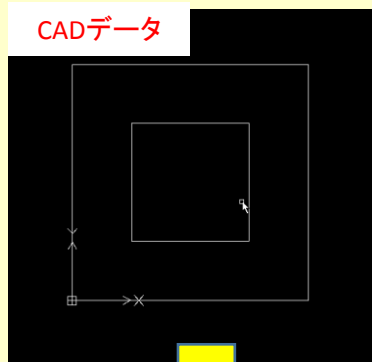
■塗布パターン編集方法

①付属ソフトウェアMuCAD®Vのみで行う場合



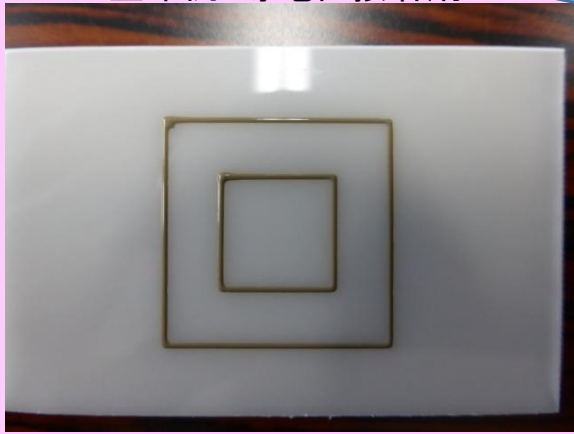
MuCAD®V上で直線や円弧を組み合わせて作成します。

②CADデータ(DXF形式)を利用する場合



CADデータ(DXF形式)をMuCAD®Vで読み込み、図面をなぞります。図面データへはマウスカーソルがスナップするので、作業が容易です。

塗布例: 導電性接着剤



【設備の利用について】

塗布材料、シリンジ、ノズル、プランジャは利用者持込みでお願いします。

その他の詳細については当センターにご相談ください。

【お問い合わせ先】

秋田県産業技術センター

企画事業部 企画・事業推進班 熊谷健

TEL:018-862-3414 / FAX:018-865-3949

〒010-1623 秋田県秋田市新屋町字砂奴寄4-11 / <https://www.aitc.pref.akita.jp/>