

## 反転ユニットを使えば従来成し得なかった シンプルで高速な表裏反転ができます

### ワンドライブタイプ

単純な表裏反転を簡単な制御でおこなうことを目的に開発した製品です。反転に必要な動作を1モータでおこなうメカニズム。使いやすい反転ユニットです。



私たち MEG は、小型～微小部品向けの自動化機器を取り扱う中で、長年に渡るカム技術をベースに高精度かつ高速でも安定した動作が可能な技術を育てながら、微小部品を扱うノウハウも蓄積してきました。その中で微小部品のさらなる微細化、多機能化が進むことを予測し、時代に先駆けた製品を日夜研究してまいりました。

今、MEMS 技術が注目を浴び多機能で高性能な微小製品が誕生してくる時代です。従来、

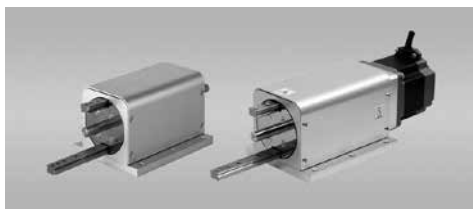
微小部品はオモテ面のみへの実装などでありましたが、これからはオモテ面以外の面の使用機会が増し、それにともない生産現場での反転工程の必要性が重要な鍵となります。「省スペースで高速、安定性の高い反転ユニット」をテーマに開発した製品です。新しい時代を築く製品に MEG の反転ユニットを是非ご利用ください。



ワンドライブタイプ X6410



ワンドライブタイプ X6412



ワンドライブタイプ X6414 / X6416

## Turn Over Unit

index Page

機種選定 G-4

ワンドライブタイプ G-6

注意事項 G-14

用途 G-16

## 反転ユニット

部品の表裏反転は一見単純に見えますが、エアークチュエータでの構成を考えても複雑で、低速でも安定性が無く、大きなスペースが必要となります。

MEGの反転ユニットは高速であっても正確な反転がおこなえる独自の方式です。製造、検査、梱包など様々な用途に活躍する製品です。

	スライダストローク (mm)			
	8	16	32	48
モータ付、センサ付	●	●	●	●
モータ付、センサ無	●	●	●	●
モータ無、センサ付	●	●	●	●
モータ無、センサ無	●	●	●	●



**ワンドライブ**

### 高速でも安定反転

位置繰り返し精度の高いカム機構をベースに応答性に優れ頻繁な起動・停止が可能なステッピング駆動で実現します。

### リーズナブルな装置の実現

従来の複雑な工程を必要とした反転に比べ、このユニットだけで反転が実現できリーズナブルです。

### 簡単制御 (ワンドライブ)

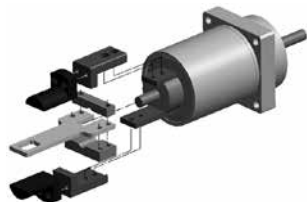
1つのステッピングモータで180°回すだけで表裏反転を実現します。制御もシンプル！取り扱いやすいユニットです。

### アプリケーション例

webでのデモ機のアプリケーションCADデータがダウンロードできます。

### 長寿命

スライダは無限軌道型リニアガイドで軽快、無理な力が加わらない。カム機構も長年の実績のあるメカニズムであり長寿命ユニットです。

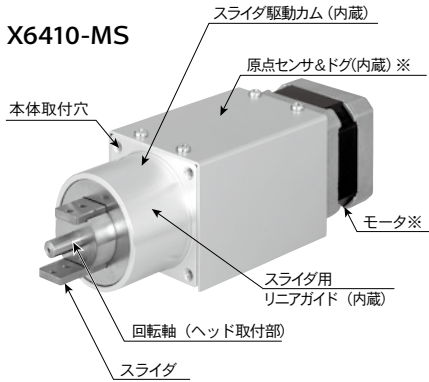


### 省スペース反転

従来の反転は大きなスペースを必要としましたが、1ポイント（供給及び取り出し位置が同一）で反転する方式であり省スペースです。

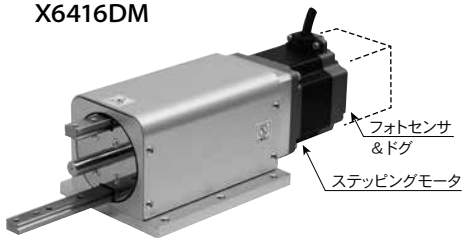
## ワンドライブ

X6410-MS

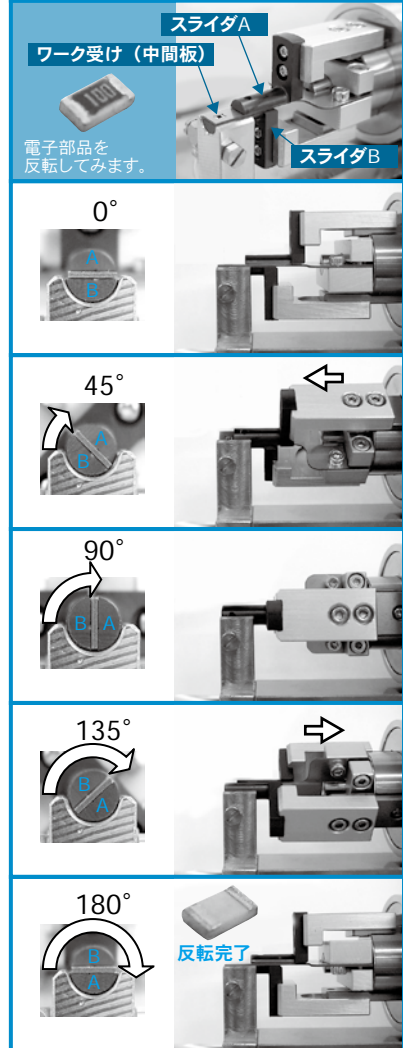


注) ※はオプションまたはお客様ご用意。

X6416DM



## ワンドライブタイプ動作説明



ホームページで動画をご覧ください。

## ■ 機種一覧

単純な180° 反転

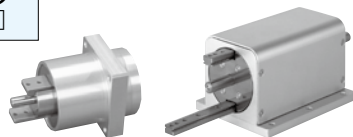


### タイプ モデルNo. メカニズム・特長

ページ

#### ワンドライブ X641□

G-6



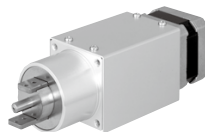
X6410, X6412

X6414, X6416

- 回転軸を180° 回すだけで表裏反転します。
- 駆動モータ、原点センサなしタイプ。
- 豊富なストロークバリエーション 8、16、32、48mm

#### ワンドライブ X641□-MS

G-6



- 回転軸にステッピングモータを取り付けたリーズナブルユニット
- 高速反転。
- 原点センサ付（モータのみ、センサのみも用意）
- 8、16mmストロークを用意。

#### ワンドライブ X641□DM

G-6



- 本体モータ直結型。
- モータ両軸仕様は後部にセンサ取付可能。
- 32、48mmストロークを用意。

- 用途限定、安全上の注意は G-16 をご覧ください。
- 注意事項は G-14 をご覧ください。

## ■ 基本仕様

タイプ	モデルNo.	スライダストローク (mm)	サイクルタイム (sec)	ステッピング モータ	動作検出 センサ	ページ
ワンドライブ	X6410	8	0.1~	—	—	G-6
	X6410-M			○	—	
	X6410-S			—	○	
	X6410-MS			○	○	
	X6412	16	0.2~	—	—	G-6
	X6412-M			○	—	
	X6412-S			—	○	
	X6412-MS			○	○	
	X6414	32	0.3~	—	—	G-6
	X6414-S			—	○	
	X6414DM			○	(○)	
	X6416	48	0.4~	—	—	G-6
X6416-S	—			○		
X6416DM	○			(○)		
備考			※1		※2	

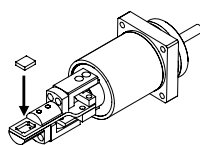
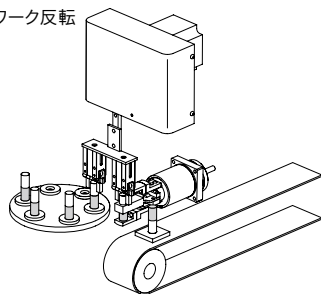
## ■ 備考説明

※1 回転軸が180°する反転動作。

※2 フォトセンサ&ドグが2個取り付け、スリットにより180°間隔で検出します。  
詳細は仕様 (G-6 ~) をご確認ください。

## ■ アプリケーション

中間工程でのワーク反転



・裏面加工 ・裏面印刷  
・裏面検査 ・裏面梱包

## X641 □

### PATENT



X6410-S



X6410-MS



X6412-S



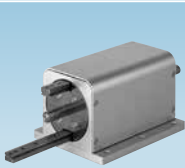
X6412-MS

- 1 ポイント (供給、取出位置) で高速表裏反転します。
- 限られたスペースでの反転であり装置のコンパクト化に貢献します。
- 1 モータで反転動作。  
簡単制御を実現します。
- 小型モデルは、2 相モータを用意。  
リーズナブルなシステム構築ができます。
- 大型モデルにモータ直結型を追加。コンパクト化に貢献します。

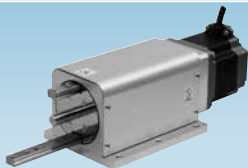
### ■バリエーション

			(mm)			
			スライダストローク			
モデルNo.	回転用モータ	回転検出センサ	8	16	32	48
X641□	—	—	●	●	●	●
X641□-M	●	—	●	●	—	—
X641□-S	—	●	●	●	●	●
X641□-MS	●	●	●	●	—	—
X641□DM	●	●	—	—	●	●

(●は有り)



X6414 / X6416



X6414DM / X6416DM

### 製品記号の読み方

X6410 - M S O33A

モデルNo.

X6410: 8mmストローク  
X6412: 16mmストローク  
X6414: 32mmストローク  
X6416: 48mmストローク

無記号: モータ、センサ無

M: モータ付  
(オプション)  
S: 検出センサ付  
(オプション)

モータ記号

O33A: PK233PA (2相)  
(モータ付モデルのみ)

X6416DM - 66SB - SC

モデルNo.

X6414DM: 32mmストローク  
X6416DM: 48mmストローク

モータ

66SB: α STEP AR  
Z66AK: α STEP AZ  
E66: RK II

センサ&ドグ

無記号: なし  
S: 2ヶ付、カバーなし  
SC: 2ヶ付、カバー付

- ※ モータ記号 Z66AK にセンサは取り付きません。  
※ モータ記号 66SB、E66 でセンサなしの場合、ドグ・センサ及びセンサブラケットは付きません。(フレームと支柱のみ取り付け)



## ■基本仕様

モデルNo.	X6410-□□	X6412-□□	X6414-□□	X6414DM	X6416-□□	X6416DM
スライダストローク	8mm	16mm	32mm		48mm	
1サイクル時間(注1)	0.1sec~	0.2sec~	0.3sec~		0.4sec~	
使用頻度(max)	180CPM	150CPM	120CPM		120CPM	
スライダ動作方法	溝カム式					
カム曲線	変形正弦					
スライダガタ(前後方向)	約0.1mm					
動作検出(注2)	フォトマイクロセンサ 2ヶ(ドグ付 スリット 180°間隔)					
	SUNX PM-U25(注3)			OMRON EE-SX 673A(注4)		
ヘッド回転範囲	無限					
駆動モータ(注5)	モータ仕様にて(注6)	なし(注7)	モータ仕様	なし(注7)	モータ仕様	
使用温度	5~50℃					
潤滑	グリス注入 無給油使用					

注1. 回転軸が半回転する動作。

注2. センサ付の場合。

注3. センサ仕様は P-13 (PIU 原点センサ仕様) をご確認ください。

注4. OMRON EE-SX673A はコネクタ EE-1001 が付属されます。センサ仕様は C-110 (PPU タイミング検出センサ) をご確認ください。

注5. モータ付の場合。

注6. モータ無しの場合、2相 PK233 相当品を使用してください。

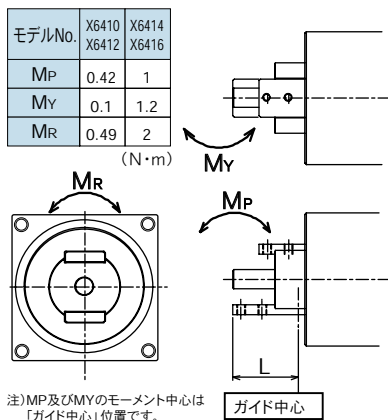
注7. モータは 5相 PK566 相当品 (モータトルク 0.83N・m) を使用してください。

## ■製品質量

型式	質量 (g)
X6410	260
X6410-MO33A	530
X6410-S	310
X6410-MSO33A	570
X6412	300
X6412-MO33A	570
X6412-S	350
X6412-MSO33A	610
X6414・X6416	1700
X6414-S・X6416-S	1800

型式	質量 (g)
X641□DM-66SB	2700
X641□DM-66SB-S	2800
X641□DM-66SB-SC	2900
X641□DM-Z66AK	2800
X641□DM-E66	2700
X641□DM-E66-S	2800
X641□DM-E66-SC	2900

## ■スライダの静的許容モーメント



モデルNo.	X6410	X6412	X6414	X6416
L	24	30	79	95

(mm)

## X641 □

### ■ モータ仕様

#### X6414DM, X641DM

##### α STEP AR シリーズ

製品記号	66SB
モータ型式	ARM66SBK
モータ軸仕様	両軸
励磁最大静止トルク	1N・m
メーカー	オリエンタルモーター(株)
ドライバ型式※1	ARD-K
電源入力	DC24V±10% 3.1A

※1. ドライバ及びケーブルはおお客様ご用意。

##### α STEP AZ シリーズ

製品記号	Z66AK
モータ型式	AZM66AK
モータ軸仕様	片軸
励磁最大静止トルク	1N・m
メーカー	オリエンタルモーター(株)
ドライバ型式※1	AZD-K
電源入力	DC24V±5% 3.55A

※1. ドライバ及びケーブルはおお客様ご用意。

### 5 相ステッピング RK IIシリーズ

製品記号	E66	
モータ型式	PKE566BC	
モータ軸仕様	両軸	
励磁最大静止トルク	0.96N・m	
メーカー	オリエンタルモーター(株)	
ドライバ型式※1	RKSD-507-A	RKSD-507-C
電源電圧	単相100-120V -15~+10% 50/60Hz	単相200-240V -15~+10% 50/60Hz
電源電圧 (A)	3.8	2.4

※1. ドライバ及びケーブルはおお客様ご用意。

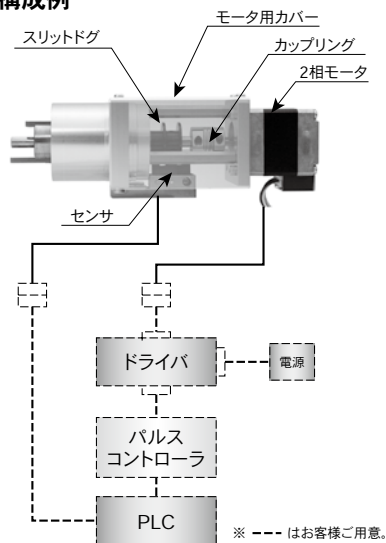
#### X6410, X6412

##### 2 相ステッピング CMK シリーズ

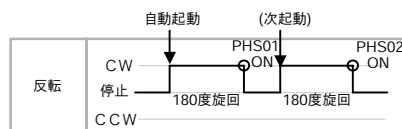
製品記号	O33A
モータ型式	PK233PA (PKP233U12A)
モータ軸仕様	片軸
励磁最大静止トルク	0.16N・m
付属品	接続ケーブル (0.6m) LC2U06B
メーカー	オリエンタルモーター(株)
ドライバ型式※1	CMD2112P
電源入力	DC24V±10% 1.7A

※1. ドライバ及び接続ケーブルセット  
LCS01CMK2 はお客様ご用意。

### ■ 構成例

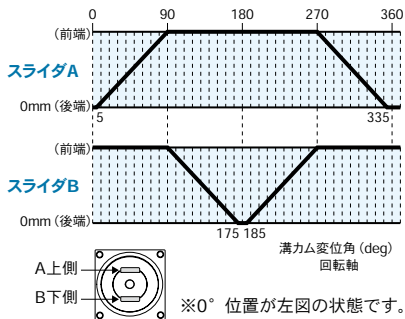


### ■ 制御チャート例

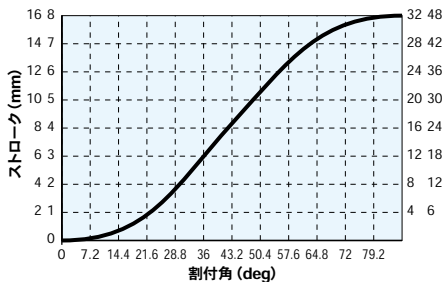




### ■ スライド動作タイミング



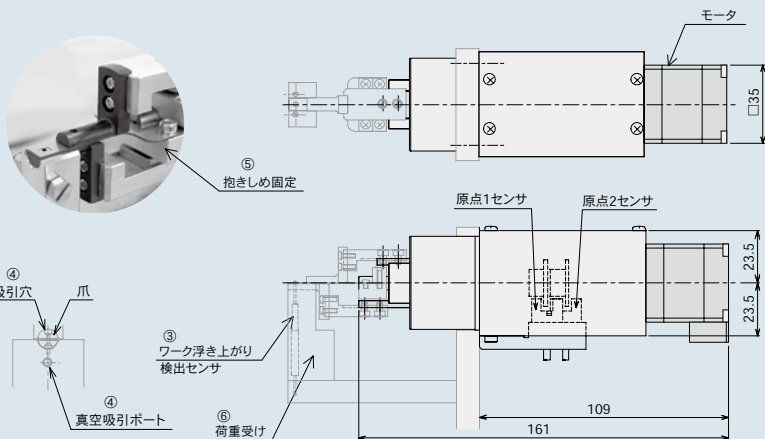
### ■ スライド動作ストローク



※ 実際の回転角度は上記割付角に5°(停留角度)加算してください。  
 ※ 各モデルのストロークはG-7をご覧ください。

### ■ 使用例 (モータ例)

#### X6410-MSO33A (モータ、センサ付)



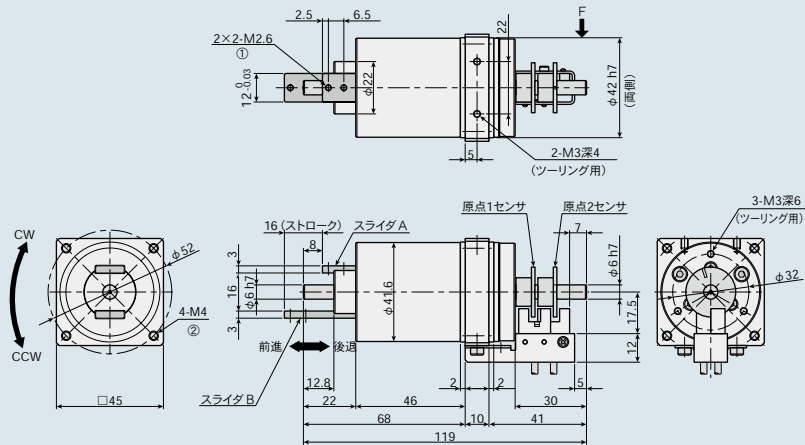
● ツーリング設計に便利なアプリケーション CAD データでサポートします。





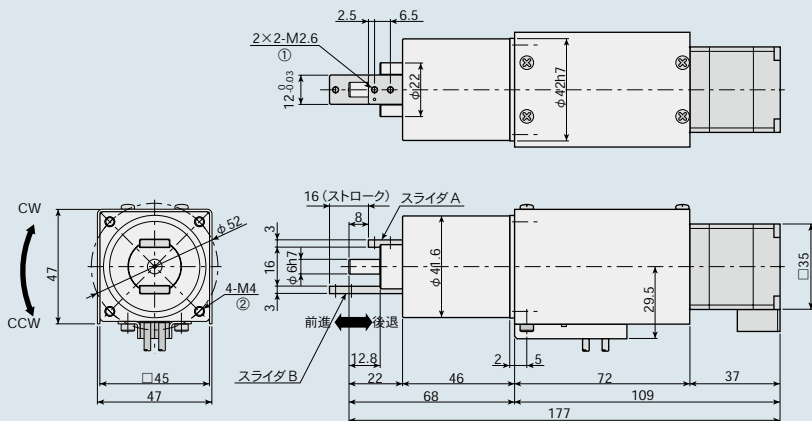
■寸法図

**X6412-S (センサ付)**



スライダはカム変位角 0° の位置を示します。  
注意事項は G-14 をお読みください。

**X6412-MSO33A (モータ・センサ付)**



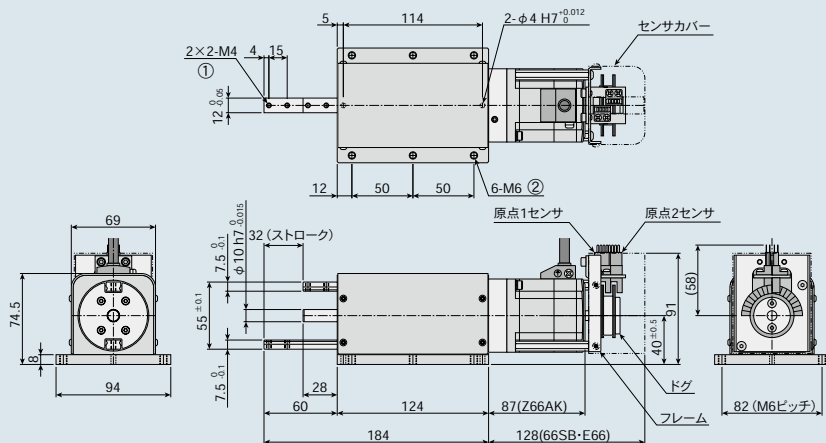
スライダはカム変位角 0° の位置を示します。  
注意事項は G-14 をお読みください。





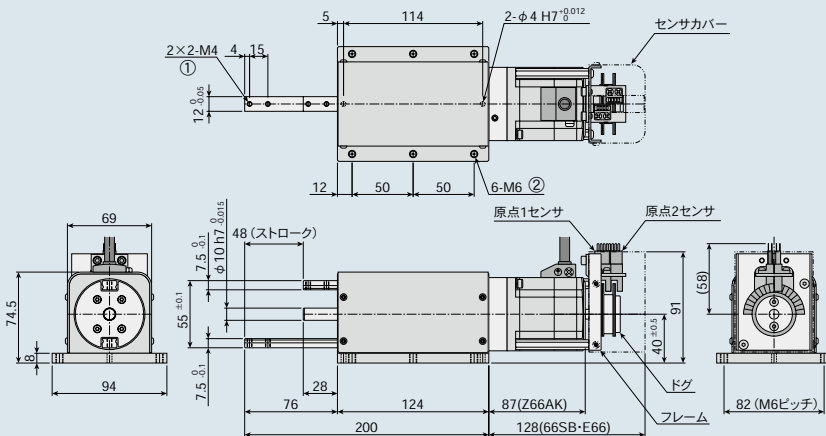
■寸法図

X6414DM



スライダはカム変位角 $0^{\circ}$ の位置を示します。  
注意事項はG-14をお読みください。  
センサ及びドグの詳細はC-110

X6416DM



スライダはカム変位角 $0^{\circ}$ の位置を示します。  
注意事項はG-14をお読みください。  
センサ及びドグの詳細はC-110

## 注意事項

### ■ 選定上の注意

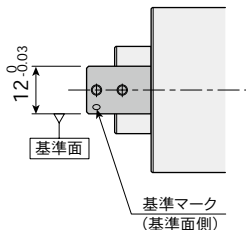
- 本製品は防塵構造ではありません。
- 回転軸は無限回転可能です。回転入力軸にステッピングモータなどの制御用モータを接続し位置決め制御をおこなってください。
- お客様にてモータを取り付ける場合はカップリングなどを使用し回転軸に無理な荷重が加わらないようにしてください。
- 回転軸及びスライダへ取り付けるツーリング部品はお客様で設計製作してください。(設計を便利なアプリケーション CAD データでサポートします。)
- 本体取り付けは水平にしてください。スライダ上向き縦使いは本体内部への異物侵入の恐れがあり動作不良や早期破損の原因になります。
- ステッピングモータのドライバは付属していません。
- モータはステッピングモータを推奨します。サーボモータは共振するとガイド部が早期破損する恐れがあります。

### — X641 □ —

- スライダは溝カムで前後動作させます。ワークとスライダが干渉しますとツーリング部品や本製品の早期破損及び精度不良の原因になります。干渉の恐れがある場合は、ワーク浮き上がり検出などの対策を講じてください。(G-9 使用事例③)
- 上部スライダが前進端に到達する間にヘッド全体も 90 度回転します。安定反転のために爪に真空吸引穴を設け、下側スライダは常にワークを吸引することをお勧めします。(G-9 使用事例④)
- スライダ動作位置と回転軸の位置は固定の関係であり単独での調整はできません。

### ■ 取付上の注意

- 爪はスライダ先端の①タップ穴を使用し固定します。X6410, X6412・X6414・X6416 のスライダは下図の基準面を証として取り付けてください。



- ワーク受けは反転位置精度確保やシャフト変形防止のため抱きしめ方式で回転軸に取り付けてください。(G-9 使用事例⑤)
- 本体は②取付タップを使用し固定します。F面を証面にできます。
- 架台は剛性を持たせてください。位置繰返し精度や能力に悪影響を与えます。
- ノイズ対策を施してください。ノイズ対策を施さないと動作異常の恐れがあります。
- 本製品には製品自体の位置調整機構は設けてありません。
- X6410, X6412 の爪やワークホルダのオーバハングは本体 (φ 42) 端面より 80 mm 以内を目安としてください。
- X6414, X6416 の爪やワークホルダのオーバハングは本体端面より 150mm 以内を目安としてください。
- PPU ヘッドのフロート荷重などが先端に加わる場合は必ず荷重受けを取り付けてください。(G-9 使用事例⑥)

## ■ 使用上の注意

- モータの発熱は 70 度以下にしてください。これ以上になりますと内部部品が早期に劣化し寿命や精度悪化の原因になります。
- 加減速時間は 30ms 以下にしないでください。無理な負荷が機構部に加わり早期破損の原因になります。
- 1 サイクル終了後、原点をセンサにて必ず確認してください。本製品および装置破損の恐れがあります。
- モータの取り扱い方法はモータのカタログや取り扱い説明書をお読みいただき正しくお使いください。
- 同時に作動する周辺機器と干渉の恐れがある場合は必ずインターロックをとってください。
- 分解や改造をしないでください。機能や性能の再現ができません。
- ご使用前に必ず取り扱い説明書をお読みになり正しくお使いください。
- センサの接続については下記ページをご覧ください。  
X6410, X6412 : D-15  
X6414, X6416 : C-110

## ■ お知らせ

- このカタログに掲載してある製品仕様および諸元などは製品改良のためにお断りなく変更することがあります。