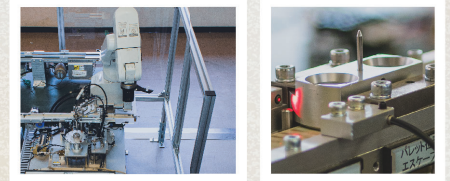
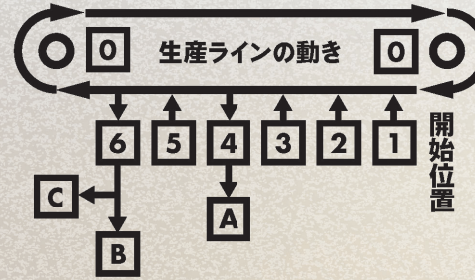


実習の目標

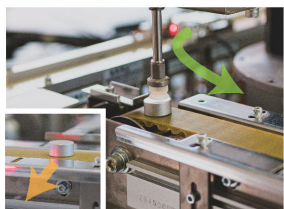
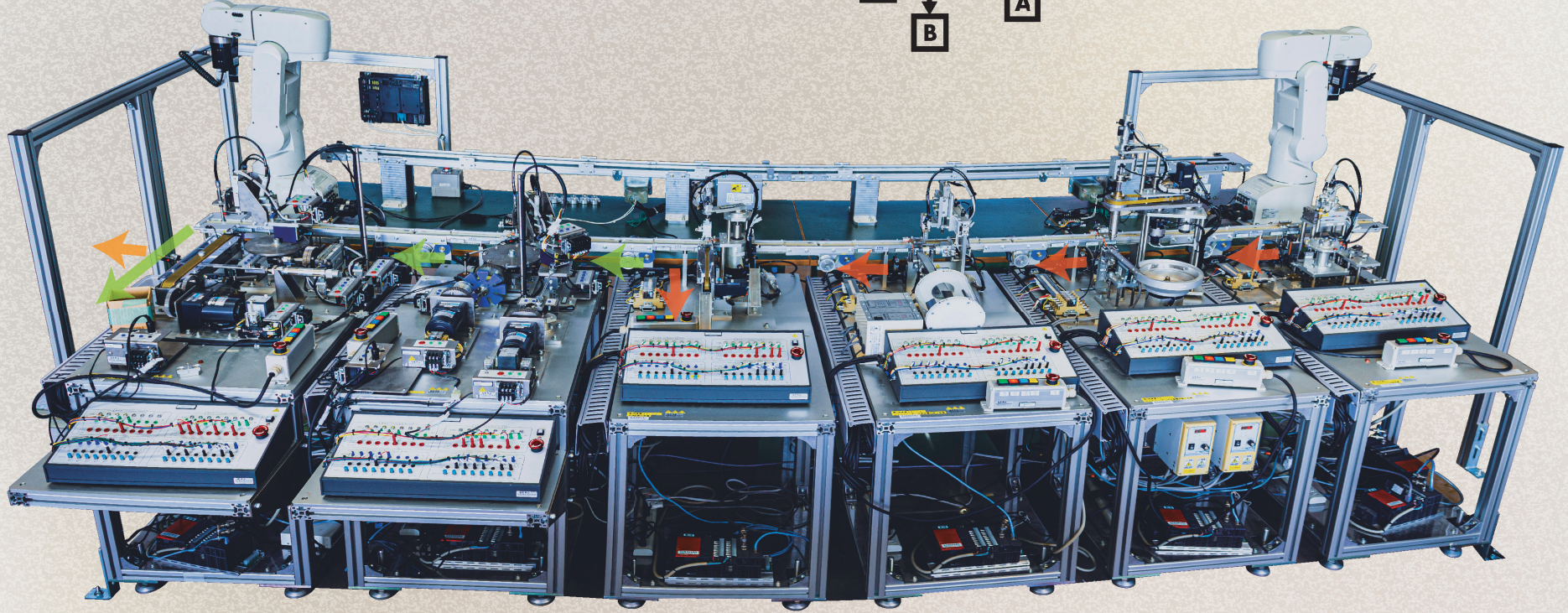
実際に使用されている
機械構成の小型モジュール
で生産ラインのメカニ
ズムと制御を理解する。

FA | 制御

ファクトリーオートメーション

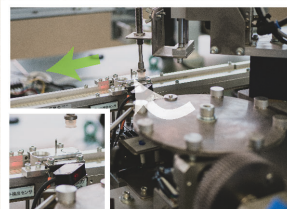


0 空の搬送パレットを開始位置へ



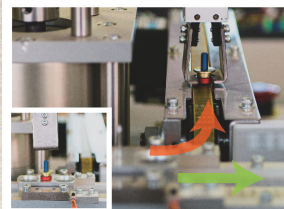
6 コンベア 搬送タイプ 組換セル第2ユニット

搬送パレットから排出コンベア上で識別され
B|C|Aへ空の搬送パレットは0へ



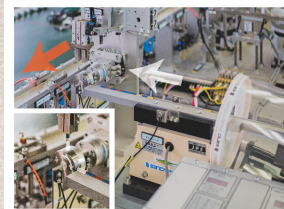
5 セネバイン インデックスタイプ 組換セル第1ユニット

回転テーブルユニットから吸着パッドを使っ
て取り出し、搬送パレットへ設置し0へ配送



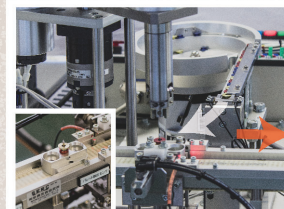
4 完成品排出装置

1 から3 までの完成品を搬送パレットから
排出コンベアでA|Bへ配送



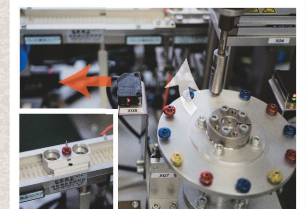
3 ドラム ファイダ式 部品整列組付装置

ワーク3をドラムフィーダ式部品整列ユニット
から搬送パレットへ設置し4へ配送



2 ボウル ファイダ式 自動整列装入装置

ボウルフィーダ式自動整列ユニットからワ
ーク2を搬送パレットへ設置し3へ



1 マガジン式供給装置

ワーク1を回転型ワークマガジンから、コ
搬送パレットへ設置し2へ