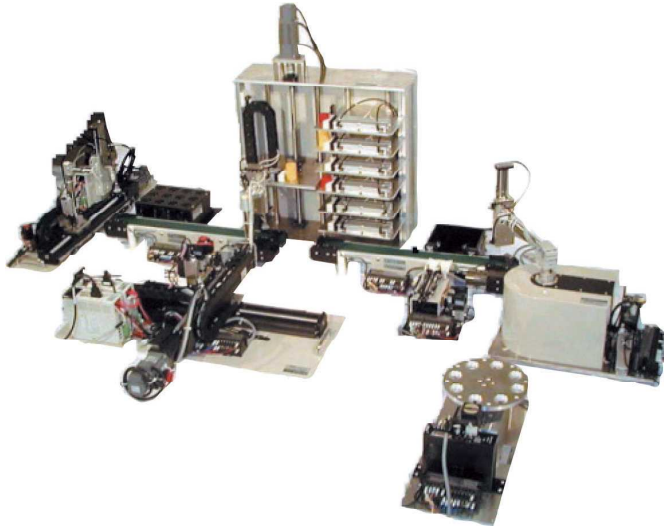


BSC-3000シリーズ

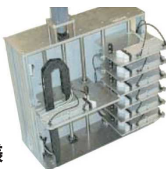


FAの主要な機器を自由に組み合わせてシステムアップできるモジュール型FA制御自動化実習システムです。単体レベルから複数のモジュールを統合するシステムティックな制御実習まで目的に応じたシーケンス実習環境の構築が可能です。

特長

- サーボモータの駆動制御モジュールが豊富
2軸/3軸ロボットが揃っています。
- バリエーション豊かなFAモジュール
組み換え自由なフレキシブルなシステム。
- PLCとの接続性
ターミナル端子台、リモートI/O、各種オープンネットワークの接続仕様を用意しています。
- PCリンク、オープンネットワークへの対応
各種ネットワークを使用した統合システム構築が容易です。

エレベータ(6階建て)
BSC-3000/A



仕様

サイズ	約540(W)×423(D)×702(H)mm
エアホース径	6Φ
電源	24V、100V
Z軸 ACサーボモータ駆動、昇降部／各階ワーク押出シリンダおよびワーク検出センサ付	

2軸直交型ロボット
BSC-3000/B



仕様

サイズ	約700(W)×347(D)×329(H)mm
エアホース径	6Φ
電源	24V、100V
X軸 ACサーボモータ駆動、Z軸 上下／ハンド吸着パッド、エア駆動	

3軸直交型ロボット
BSC-3000/C



仕様

サイズ	約700(W)×715(D)×318(H)mm
エアホース径	6Φ
電源	24V、100V
X軸/Y軸 ACサーボモータ駆動、Z軸 上下／ハンド吸着パッド、エア駆動	

2軸円筒型ロボット
BSC-3000/D



仕様

サイズ	約580(W)×240(D)×345(H)mm
エアホース径	6Φ
電源	24V、100V
θ軸 ステッピングモータ駆動、Z軸 上下／ハンド吸着パッド、エア駆動	

ターンテーブル
BSC-3000/E



仕様

サイズ	約445(W)×210(D)×133(H)mm
電源	24V、100V
ステッピングモータ駆動	

ワーク排出ユニット
BSC-3000/F



仕様

サイズ	約300(W)×229(D)×95(H)mm
電源	24V、100V
正／逆転回路内蔵(ワーク検出センサ付) 下記ワーク排出ボックスと合わせて使用	

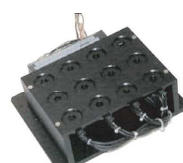
ベルトコンベア
BSC-3000/G



仕様

サイズ	約600(W)×217(D)×225(H)mm
電源	24V、100V
正／逆転回路内蔵 両端メカストップ付、両端点／中間点 ワーク検出センサ付	

トレイA(4×3)
BSC-3000/H



仕様

サイズ	約230(W)×200(D)×88(H)mm
電源	24V
ワーク検出用近接センサ付	

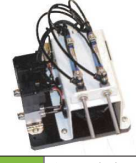
トレイB(2×2)
BSC-3000/I



仕様

サイズ	約150(W)×147(D)×88(H)mm
電源	24V
ワーク検出用近接センサ付	

ワーク押し出しユニット
BSC-3000/J



仕様

サイズ	約150(W)×308(D)×132(H)mm
エアホース径	6Φ
電源	24V
ワーク押し出し用エアシリンダ(2本) (簡易排出ボックス付)	

ワーク排出ボックス
BSC-3000/K



仕様

サイズ	約150(W)×162(D)×97(H)mm
電源	24V
処理数カウント用センサ付	

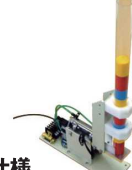
ACサーボ制御ボックス
BSC-3000/L



仕様

サイズ	約300(W)×260(D)×152(H)mm
電源	100V
ACサーボモータ駆動アクチュエータの位置決定作業を効率化する作業支援ユニット	

ワーク供給ユニット
BSC-3000/M



仕様

サイズ	約99(W)×358(D)×567(H)mm
エアホース径	6Φ
電源	24V
エアシリンダ駆動	

各種センサ

ワーク高低判別用、ワーク材質判別用

各種ワーク

- ・直径:30mm
- ・長さ:30mm、40mm、50mm
- ・材質:金属、樹脂

※詳細資料がございますので、ご請求ください。

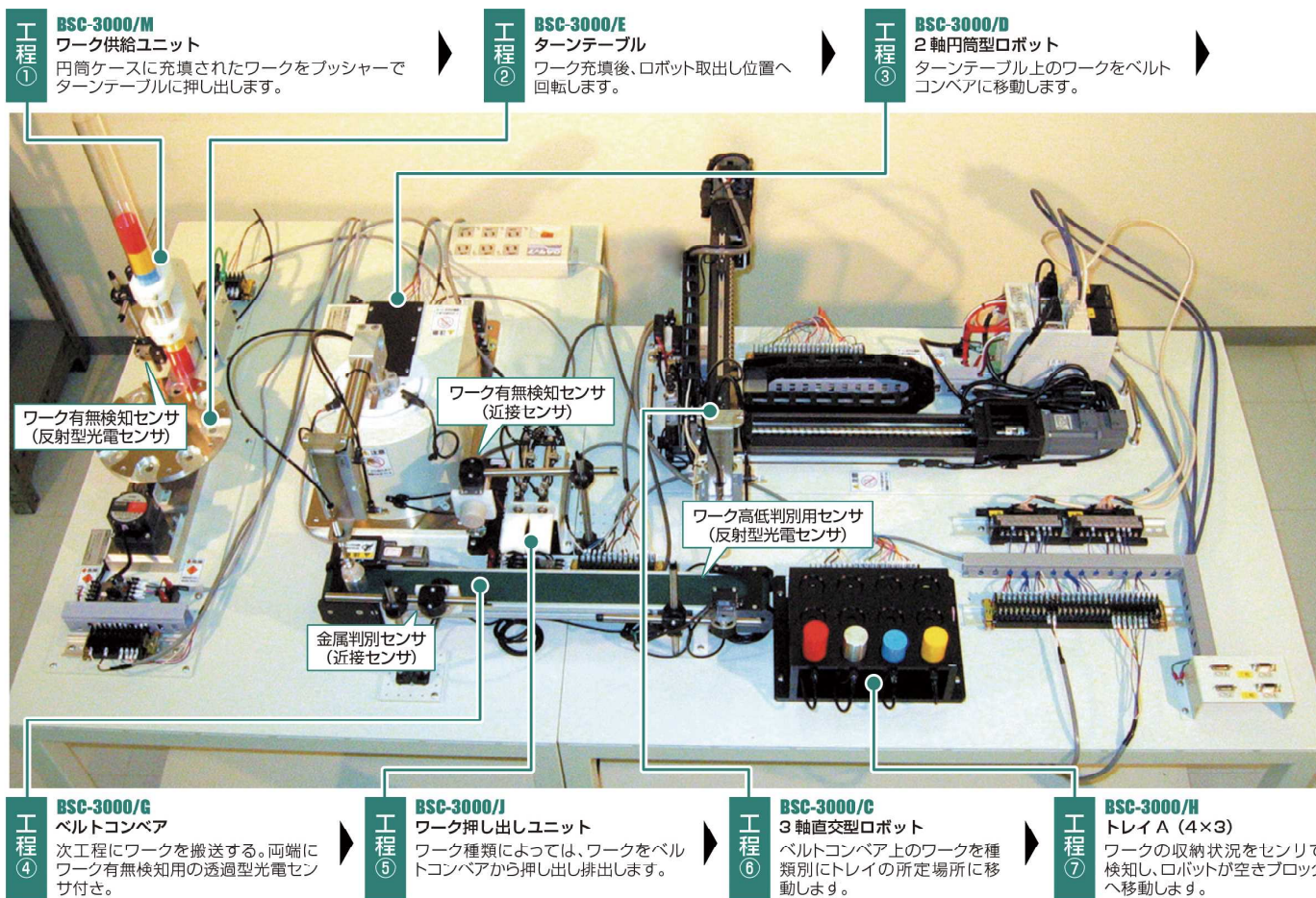
BSC-3000シリーズで構成するシステム

BSC-3000/SYS01

PLCによる統合制御の実習が展開できます。

特長

- 各種機器の単体制御から複数機器の制御、そしてシステム全体の統合運転へと段階的に学習を発展できる実習環境となります。
- PLC1台を使用して制御運動はもちろんのこと、ネットワークで数台のPLCを統合した分散型の制御システムの実習にも適応します。
- 他にも、FAモジュールを組み合わせた独自の実習システムの構築が可能です。教育目的に適応した実習システムをご提案します。



主な構成

名称	数量	入力/出力点数	特殊ユニット
3軸直交型ロボット(BSC-3000/C)	1	3 / 4	2軸位置決めユニット
2軸円筒型ロボット(BSC-3000/D)	1	5 / 4	1軸位置決めユニット
ターンテーブル(BSC-3000/E)	1	2 / 2	1軸位置決めユニット
ベルトコンベア(BSC-3000/G)	1	4 / 2	—
ワーク押し出しユニット(BSC-3000/J)	1	4 / 2	—
トレイA(BSC-3000/H)	1	12 / 0	—
ワーク供給ユニット(BSC-3000/M)	1	3 / 1	—
ワーク金属判別センサ「近接センサ」	1	1 / 0	—
ワーク高度判別センサ「光電センサ」	1	2 / 0	—
ワーク有無検知センサ「光電センサ」	1	1 / 0	—
ワーク有無検知センサ「近接センサ」	1	1 / 0	—
作業テーブル(W1,000 D750 H740 mm)	2	—	—
配線用端子台、ケーブル式	1	—	—

※制御用コントローラ(PLC)及びエアコンプレッサは、付属していません。
※BSU-1000シリーズとの共用はできません。

オプション品

機器名	備考
PLC(プログラマブルコントローラ) 関連機器・ソフト	PLCおよびシンプルモーションユニットが別途必要です。実習内容に適応する機器構成であることが大切です。ご提案いたします。
入出力操作ユニット	システムの起動・停止には別途、入力機器が必要です。 推奨品: 入出力操作ユニット BSK-16SW カラータッチパネル操作ユニット BSK-Q/GOT 入力操作ユニットもしくはタッチパネルを選びます。
ACサーボ制御ボックス(BSC-3000/L)	ACサーボモータ駆動のアクチュエータ(ロボットなどの)位置決定作業に便利です。
エアコンプレッサ	エア機器のエア供給源
制御ソフトウェア	実習に役立つサンプル運転プログラム

参考(PLCの機器仕様)

I/Oユニット:入力38点以上/出力15点以上(入出力操作に係る点数を加算のこと)
位置決めユニット: 3軸直交型ロボット、2軸円筒型ロボット、ターンテーブルのモータ駆動の制御に必要