YASKAWA

行业	半导体

名称

Σ-Ⅴ伺服在PCB检测机中的应用

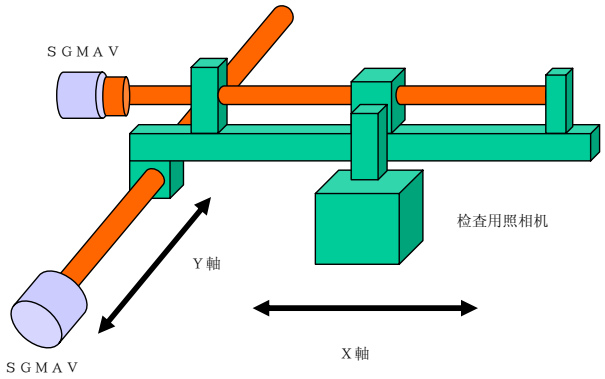
用途

PCB检测机

机械结构图

1. X轴进行照相机的快速移动

2. Y轴进行整个架子的快速移动

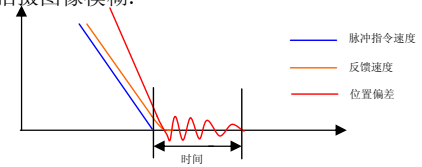


从前的问题

1. Σ-Ⅱ定位时间(中刚性模式20ms),整定时间太长,效率不高.

2. 13位编码器,定位精度不高.

3. 定位停止时,有长时间低频的晃动,使拍摄图像模糊.

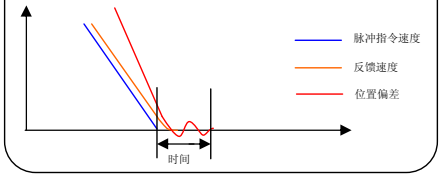


现在的方法

1. Σ-Ⅴ整定时间1ms,大大提高效率.性模式20ms),整

2. 20位编码器,定位精度达到客户要求.

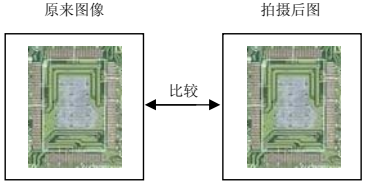
3. 使用振动抑制功能,有效阻止振动.

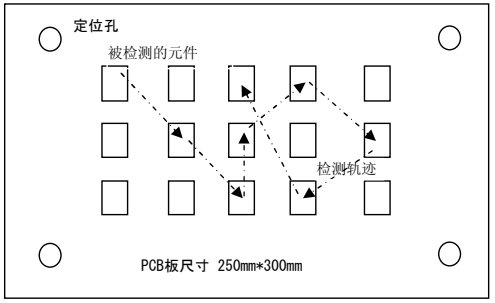


动作

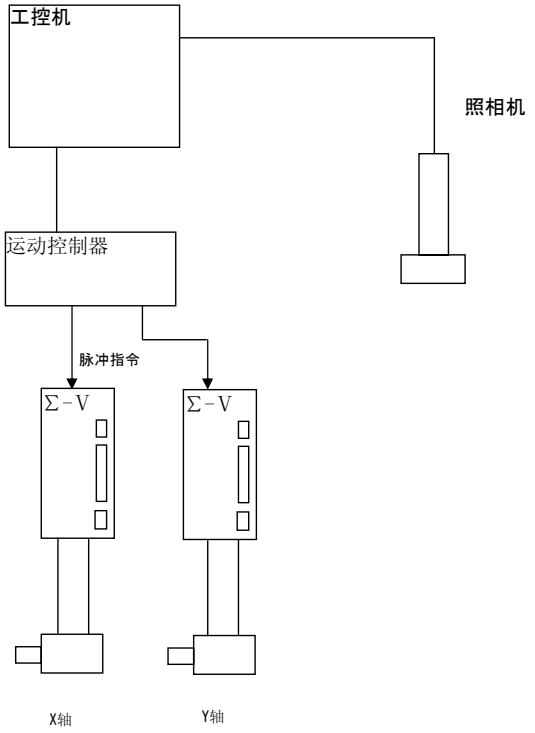
1. X轴和Y轴进行不停的定位

2. 定位结束把原来的图像和拍摄的图像进行对比,进行比较.





电气构成图

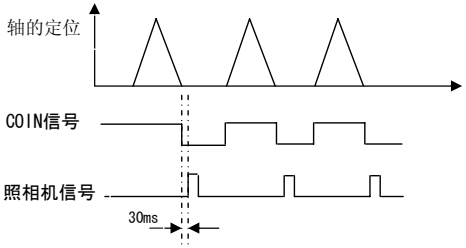


主要电气设备

（非安川电机产品不在此列）

名称	台数
SGDV-1R6	2
SGMAV-02	2

机械规格

1. X轴和Y轴进行定位

2. 定位完成输出,照相机进行拍摄