

オーダーメイドマニピュレーター

Made-to-Order Manipulators

A1 真空用マニピュレーター

A2 真空フランジ

A3 真空用ボルト・ナット

A4 真空装置

A5 その他アクセサリ

B 分析機器

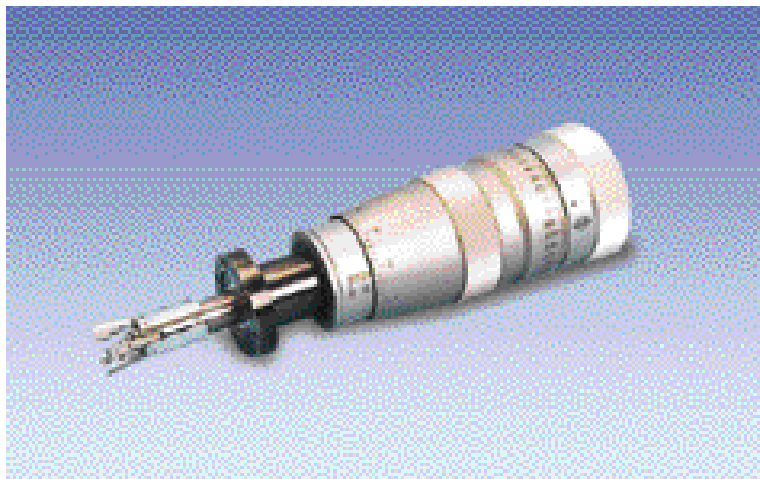
C 受託業務

D 加速器・放射光利用機器

E オーダーメイド製品

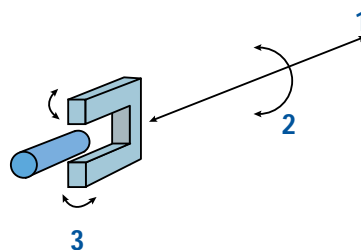
超高真空用3軸マニピュレーター

3-axis Manipulators for Ultra-High Vacuum



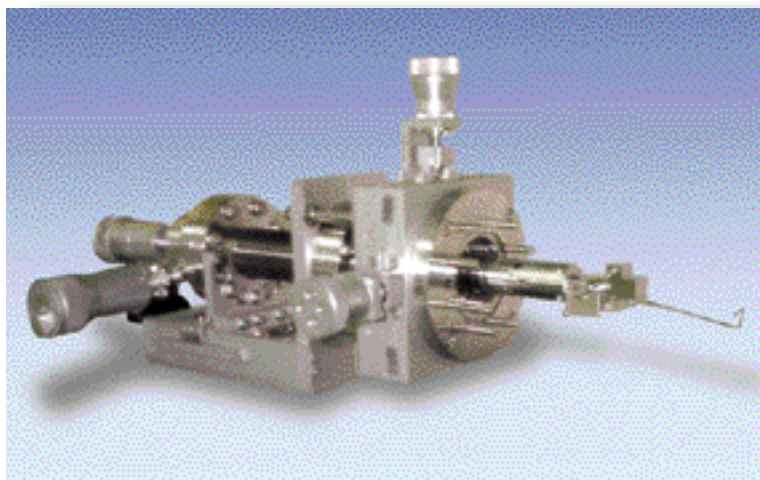
軸構成 Axis configuration

1. Z軸方向リニア Linear movement in Z-axis direction
2. Z軸中心回転 Z-axis center rotation
3. チャッキング Chucking



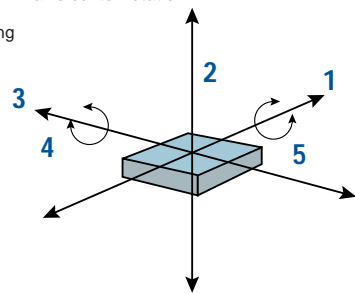
超高真空用5軸マニピュレーター

5-axis Manipulators for Ultra-High Vacuum



軸構成 Axis configuration

1. X軸方向リニア Linear movement in X-axis direction
2. Y軸方向リニア Linear movement in Y-axis direction
3. Z軸方向リニア Linear movement in Z-axis direction
4. Z軸中心回転 Z-axis center rotation
5. アオリ Flapping

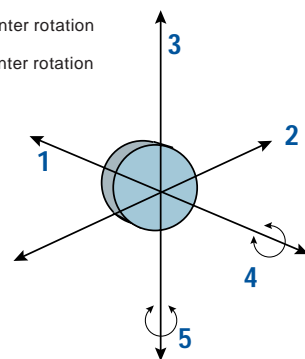


5-axis Manipulators with LN2 Cooling



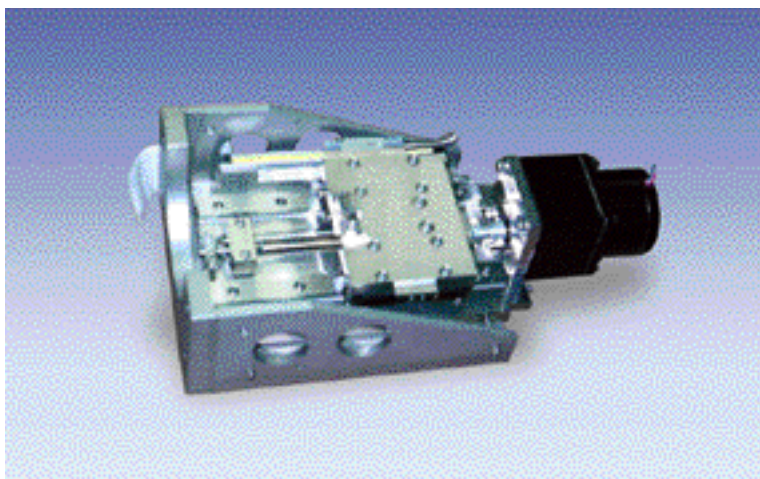
軸構成 Axis configuration

1. X軸方向リニア Linear movement in X-axis direction
2. Y軸方向リニア Linear movement in Y-axis direction
3. Z軸方向リニア Linear movement in Z-axis direction
4. X軸中心回転 X-axis center rotation
5. Z軸中心回転 Z-axis center rotation



100kg耐荷重 Z軸ステージ

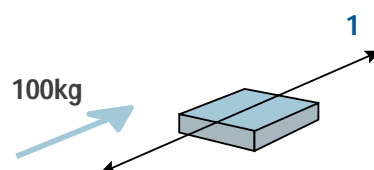
Z-axis Stage with 100 kg Loading Capacity



軸構成 Axis configuration

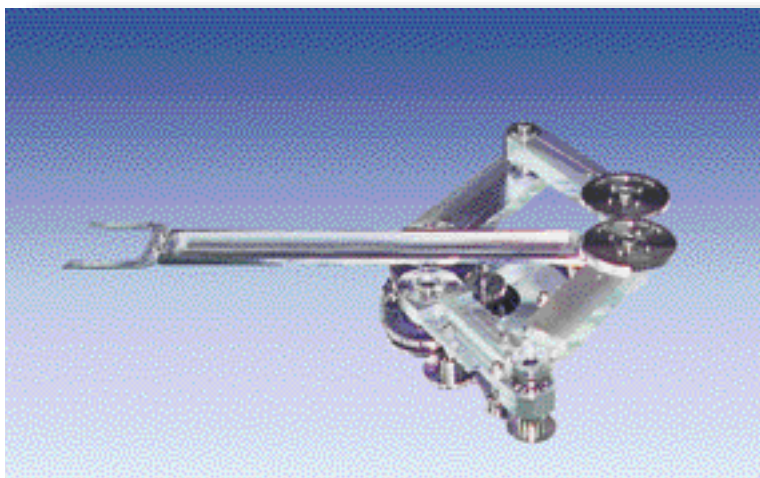
1. Z軸方向リニア

Linear movement in Z-axis direction



超高真空用搬送ロボット 1

Transfer Robot-1 for Ultra-High Vacuum



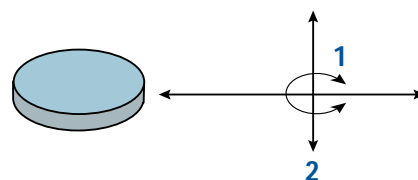
軸構成 Axis configuration

1. 極座標 (回転,X軸方向リニア)

Polar coordinates
(rotation, Linear movement in X-axis direction)

2. Z軸方向リニア

Linear movement in Z-axis direction



Transfer Robot-2 for Ultra-High Vacuum



軸構成 Axis configuration

1. 極座標 (回転,X軸方向リニア)

Polar coordinates
(rotation, Linear movement in X-axis direction)

