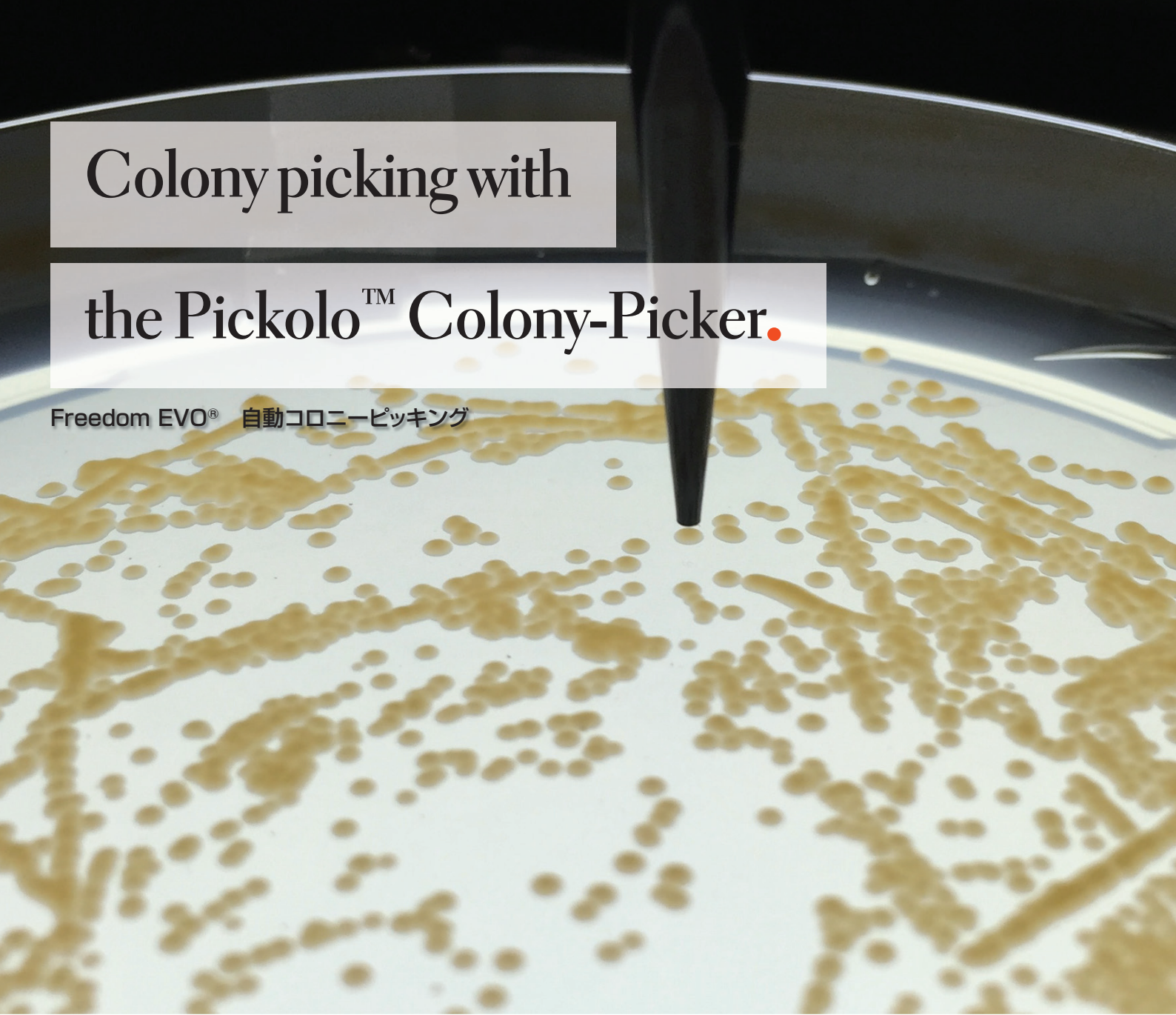




Colony picking with

the Pickolo™ Colony-Picker.

Freedom EVO® 自動コロニーピッキング

クローニング実験において最も作業負荷の高いステップを自動化

繰り返しが多く時間がかかるため、ヒューマンエラーが発生しやすい手動のコロニーピッキング工程は、フラストレーションやボトルネックの原因のひとつでした。Freedom EVO® プラットフォーム専用設計された SciRobotics 社 Pickolo コロニーピッカーは、さまざまな微生物の信頼性の高いピッキングを可能にします。

様々なラボのあらゆる実験において、貴重な時間を節約し、一貫した有益な結果を得ることができます。

ソースプレート
をバックライト付
キャリアに移送

カメラでイメージ
をキャプチャー
して解析

ストレージから
コレクションプレート
を取り出す

コレクション
プレートのウェル
に培地を分注

コロニーを
ピッキング

コレクション
プレートに接種

ソースプレート
をスタッカーに
移送



Freedom EVO 自動コロニーピッキング

このアプリケーションパッケージは、コロニーの同定やピッキングからコレクションプレートの接種までの完全なワークフローを自動化します。

- ペトリディッシュ 45 枚までのコロニーをピッキング
- 1 回の操作につき最大 6 枚の 96 ウェルコレクションプレートに接種
- 1 時間あたり 576 コロニーをピッキング (タスクにより変化)
- 細菌、酵母、藻類、糸状菌、哺乳類細胞のコロニーを正確にピッキング
- LB 培地、チョコレート寒天培地、血液寒天培地、半固形培地などさまざまな培地からコロニーをピッキング
- コレクションプレートに培地を分注
- 安定したコロニーのトラッキング
- 事前に定義されたピッキングの完全自動化、または実行時にその場でコロニー選択
- ピッキングしたいコロニー数を選択



細菌、酵母、藻類、
糸状菌、哺乳類細胞の
コロニーピッキング

1 時間あたり
576 コロニーを
ピッキング

構成例

Freedom EVO® 150 プラットフォーム

- Air LiHa (8 チャンネル分注アーム)
- RoMa (プレートおよびリッドハンドリング用ロボットアーム)
- マイクロプレートキャリアおよびラボウェア

Pickolo コロニーピッカー

- バックライト付キャリア
- 高解像度 CCD カメラ

ソフトウェア

- すぐに実行可能なテンプレートスクリプト

インストールおよびトレーニング



※ 研究目的でのみご使用いただけます。

※ 仕様および外観は予告なく変更することがございます。

仕様の詳細につきましては弊社担当者にお尋ねください。

SCIROBOTICS

TECAN.

テカンジャパン株式会社

〒212-0013 神奈川県川崎市幸区堀川町580-16

川崎テックセンター

TEL: 044-556-7311 / FAX: 044-556-7312

大阪営業所 TEL: 06-6305-8511 / FAX: 06-6305-3167

<http://www.tecan.co.jp>

代理店