

小型 6 軸垂直多関節産業用ロボット MECA500

繰り返し位置精度
 $\pm 0.005\text{mm}$ ($5\mu\text{m}$)

小型・省スペース
コントローラ内蔵

SPECIFICATIONS

可搬重量 : 0.5kg (最大 1kg)

本体重量 : 約 5kg

入力電圧 : 単相 90 ~ 250 VAC (50/60Hz)

消費電力 : max.200W

動作環境 : 温度 5 ~ 35°C

湿度 10 ~ 80% 結露なきこと

プロトコル : TCP/IP, EtherNet/IP,
EtherCAT, PROFINET

付属品 : 電源モジュール
DC 電源ケーブル
Ethernet ケーブル
AC 電源ケーブル

(注意) パソコンは付属していません



電源モジュール (非常停止ボタン付き)

END OF ARM TOOLING

電動グリッパー

ストロークの異なる 2 種類の専用グリッパーをご用意しております。
先端部の開閉やグリッパ力、開閉速度などを専用のコマンドで制御することができます。

グリッパー先端に取り付けるフィンガーパーツなどのツールは付属して
おりません。お客様の方でご用意ください。

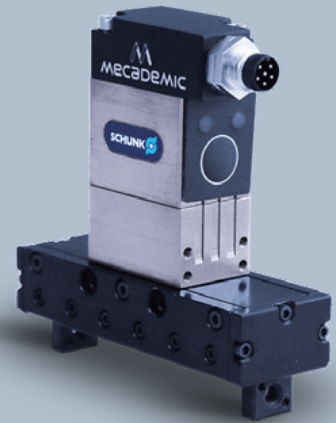
電動グリッパーの主な仕様

	MEGP-25E	MEGP-25LS
ストローク全幅	6 mm	48 mm
把持力	40 N	40 N
繰返し精度	±0.03 mm	±0.03 mm
可搬重量	≤ 200 g	≤ 200 g
グリッパ重量	106 g	136 g
フィンガーパーツ重量	≤ 20 g	≤ 20 g

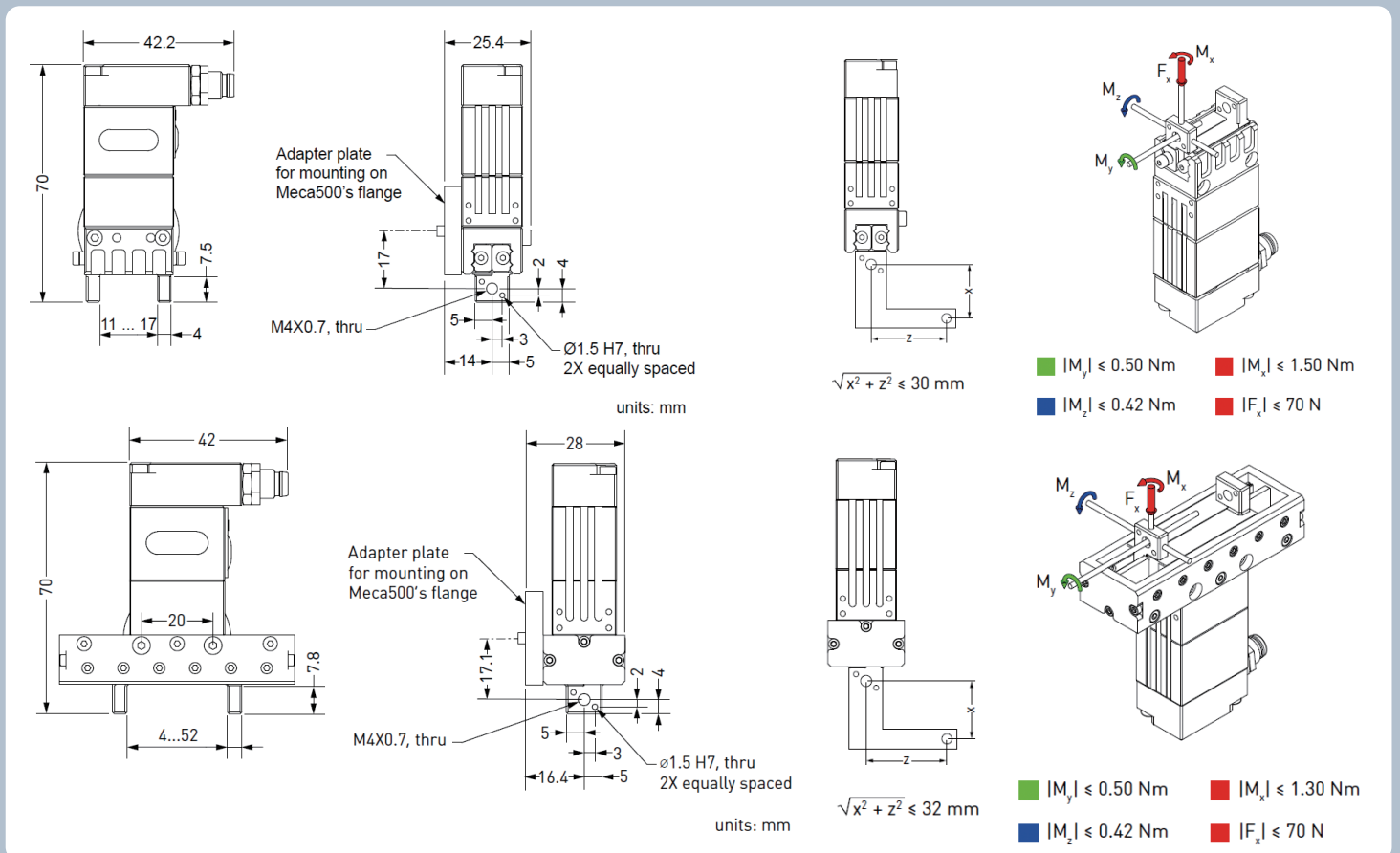
MEGP-25E



MEGP-25LS



フィンガーパーツの許容サイズおよび荷重目安

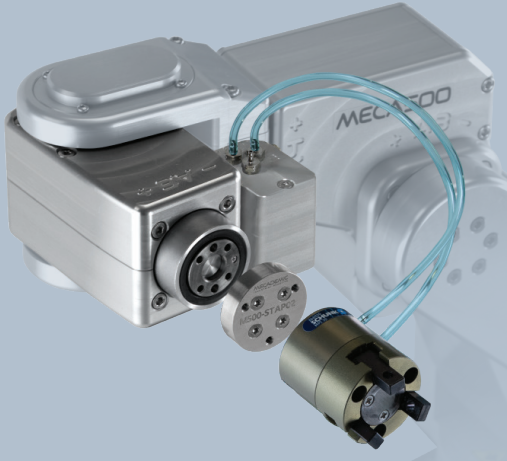
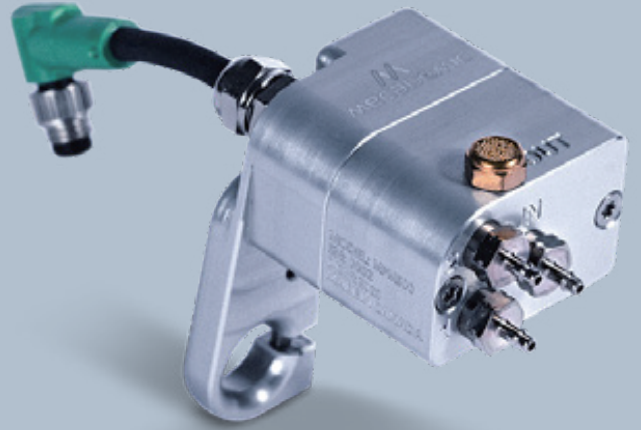


空気圧モジュール MPM500

サクションカップ（吸着カップ）や空気圧式グリッパーなど空気圧式のエンドエフェクタを MECA500 と一緒に制御するためのモジュールです。

専用のコマンドでバルブの開閉を行うことができます。

サクションカップや空気圧式グリッパー、真空発生器、取付治具、チューブなどはオプションになります。



MPM500 と空気圧式グリッパー（オプション）の取り付け例

MPM500 の主な仕様

動作圧力	7 bar (102 psi)
流量	29.74 LPM (1.05 CFM)
レスポンスタイム	ON/OFF : 8/10 ms
空気圧バルブ	3/2NC ソレノイドバルブ
チューブ用継手	内径 1/16" チューブ用
重量	108 g

OPERATION

MECA500 の操作は、Ethernet ケーブルで接続した PC や PLC で行うことができます。

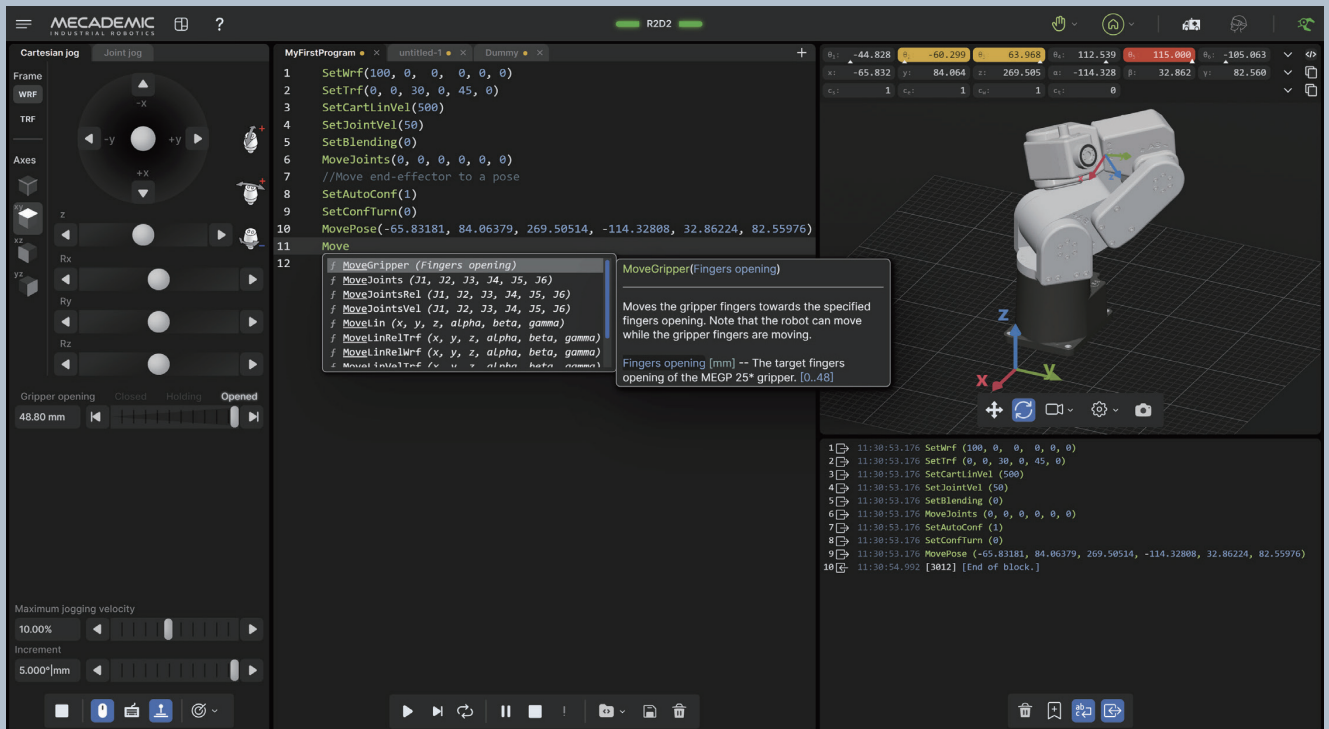
通信プロトコル : TCP/IP, EtherNet/IP, EtherCAT, PROFINET

プログラミング言語 : Java, C#, Python, Labview, Ladder, Structured Text など

ウェブインターフェイス MecaPortal

MECA500 を Ethernet ケーブルで PC に接続し、ウェブブラウザから専用のウェブインターフェイス MecaPortal を起動すれば、すぐに MECA500 を操作することができます。

専用ソフトウェアなどを PC にインストールする必要はありません。

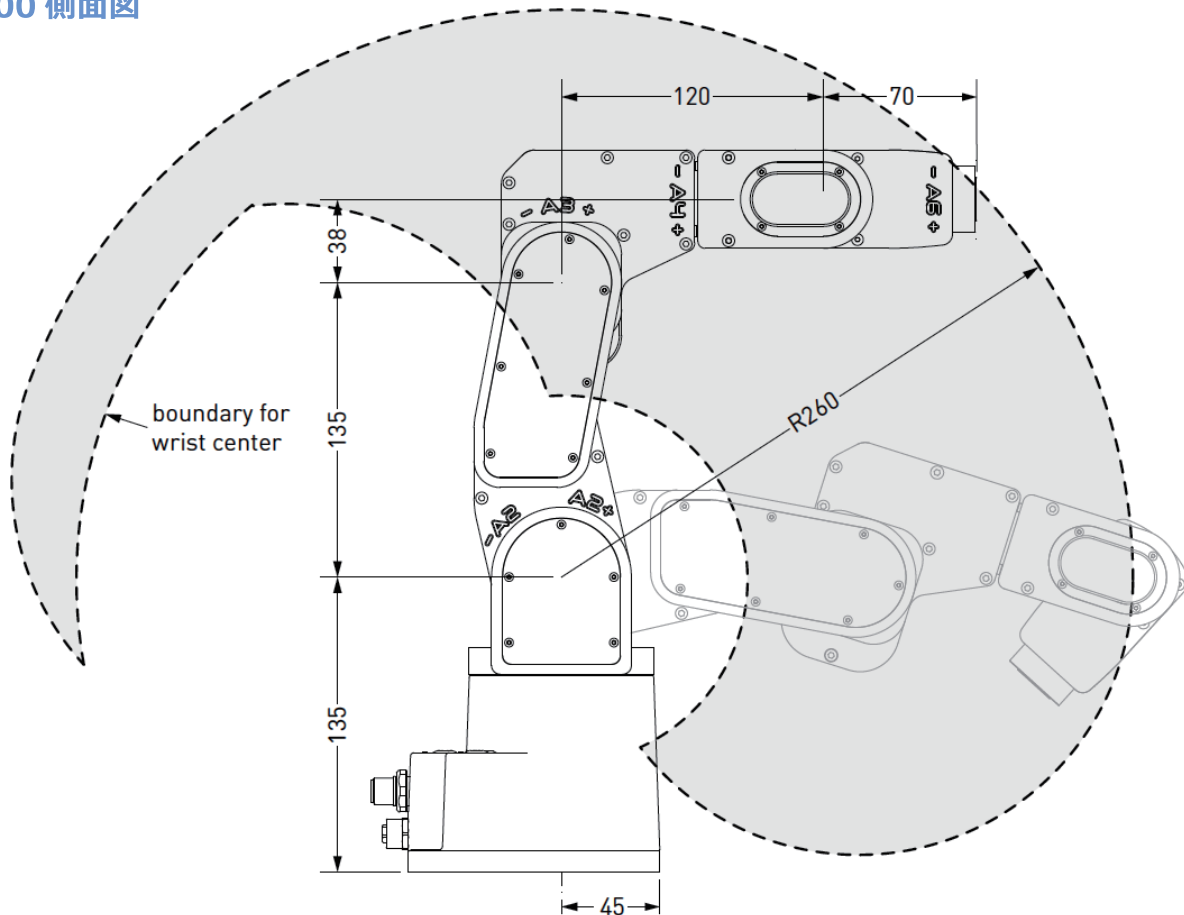


The screenshot displays the MecaPortal web interface. On the left, there are controls for Cartesian and Joint jogging, including a 3D coordinate system and axis selection. The main area shows a 3D model of the robot arm with a gripper. A code editor in the center contains a sequence of commands for setting tool frames, line velocities, joint velocities, and moving the gripper. A tooltip for the 'MoveGripper' command explains its function: 'Moves the gripper fingers towards the specified fingers opening. Note that the robot can move while the gripper fingers are moving. Fingers opening [mm] -- The target fingers opening of the MEGP 25* gripper. [0.48]'. The bottom right shows a console with a log of executed commands and their timestamps.

DRAWING & MOTION RANGE

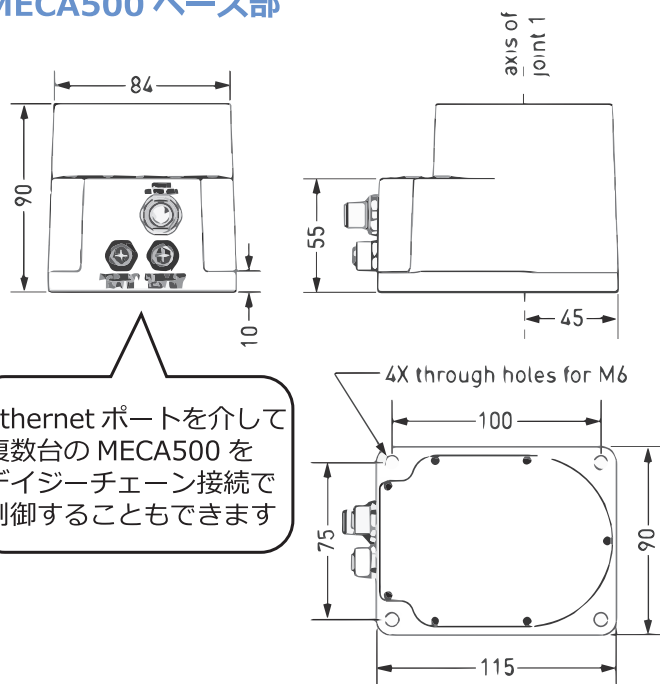
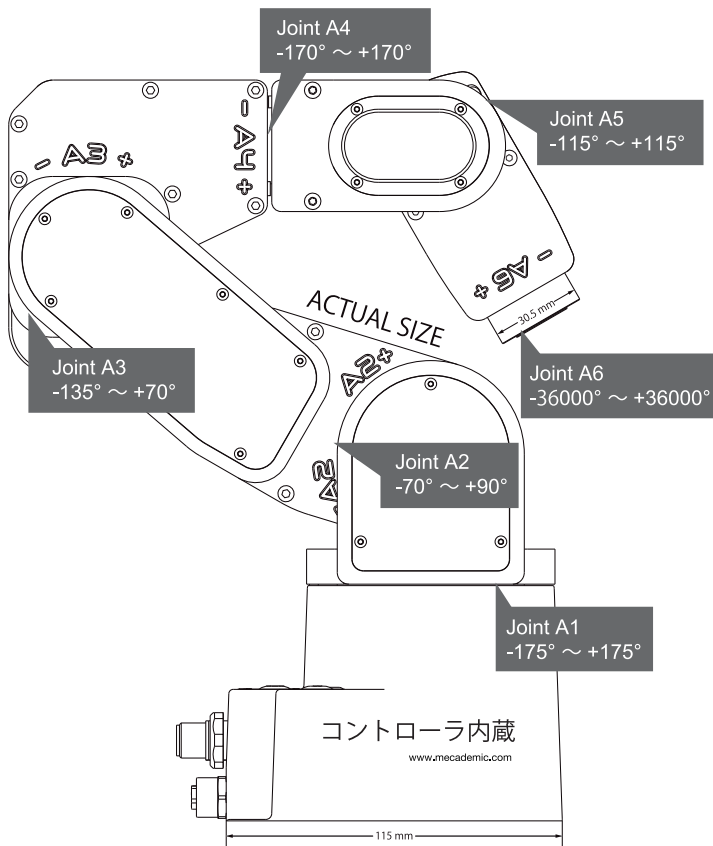
MECA500 側面図

単位 mm

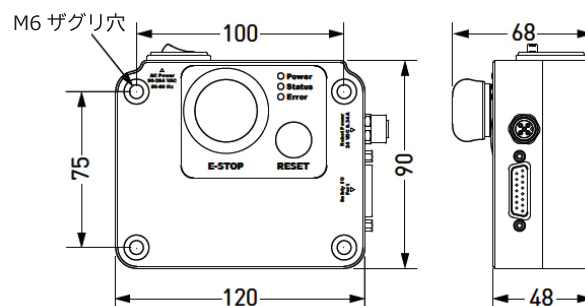


ジョイント可動域

MECA500 ベース部



電源モジュール



正規輸入元

カンタム・ウシカタ株式会社

〒224-0053 神奈川県横浜市都筑区池辺町4666

KANTUM
USHIKATA

Tel : 045-345-0002 Fax : 045-345-0012

www.kantum.co.jp E-mail : info@kantum.co.jp

※製品の仕様は予告なく変更になる場合がございます。ご了承ください。