

高精度小型 4 軸水平多関節ロボット

MCS500



繰り返し位置精度 (XY 方向)

5 μ m

SPECIFICATIONS

可搬重量 : 定格 0.5 kg
最大 1.0 kg

水平方向リーチ : 225 mm

Z方向ストローク : 102 mm

サイクルタイム : 0.42 秒※

各ジョイントの可動範囲, 最大速度

ジョイント 1 : $-140 \sim 140^\circ$, 300 °/s

ジョイント 2 : $-145 \sim 145^\circ$, 500 °/s

ジョイント 3 : $-102 \sim 0^\circ$, 700 mm/s

ジョイント 4 : $-36000 \sim 36000$, 5000 °/s

重量 : 4.3 kg

入力電圧 : 80 ~ 250 VAC, 50/60Hz

消費電力 : 200 W

動作環境 : 温度 5 ~ 45°C、湿度 10 ~ 80% 結露の無いこと

IP規格 (保護等級) : IP40

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

※負荷 500g で往復のアーチモーション (水平方向 100mm, 垂直方向 25mm) を行った時



コントローラ内蔵

OPTION

Smart Vacuum & I/O モジュール (MVK01)

MCS500 専用の吸着モジュール (吸着システム+I/O) で、ロボット底部に取り付けます。



動作圧力 : 7 bar (102 psi)

真空度 : max. -75 kPa

吸引率 : max. 37.5 l/min

入力 : 最大 24VDC 10mA
最小 3.3VDC 1.1mA

出力 : 最大 24VDC 250mA

寸法 : 117×92×24 mm

重量 : 572 g



X1

Smart Vacuum & I/O module



X3

Size vacuum Suction cups



1m

Length tube (4mm Ø)



X4

I/O connectors

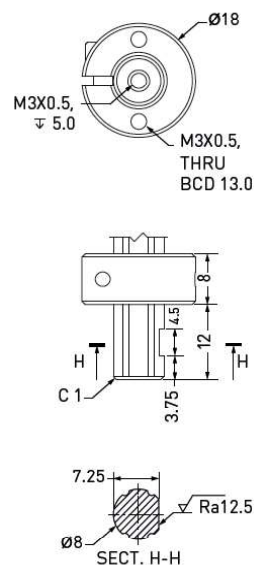
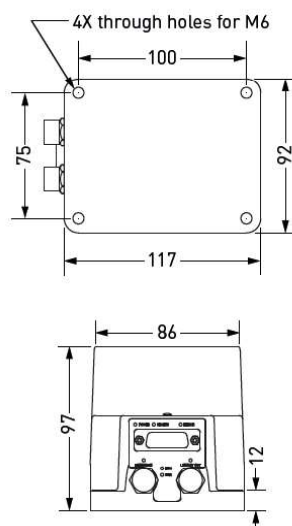
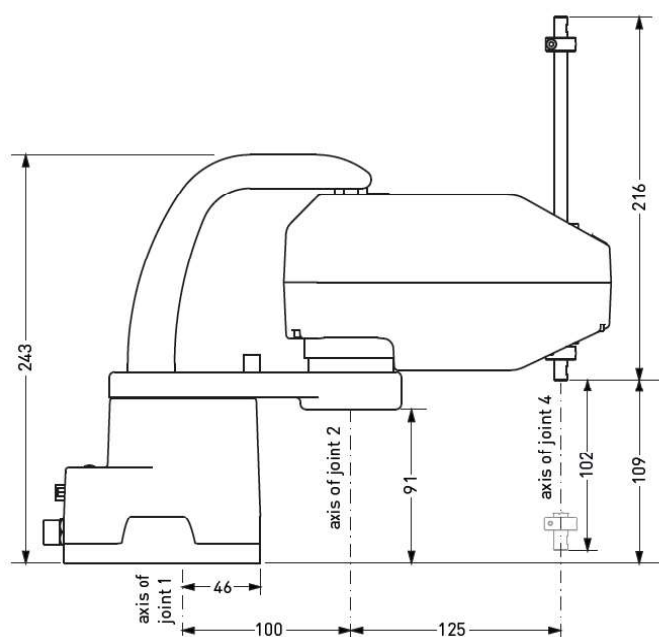


X1

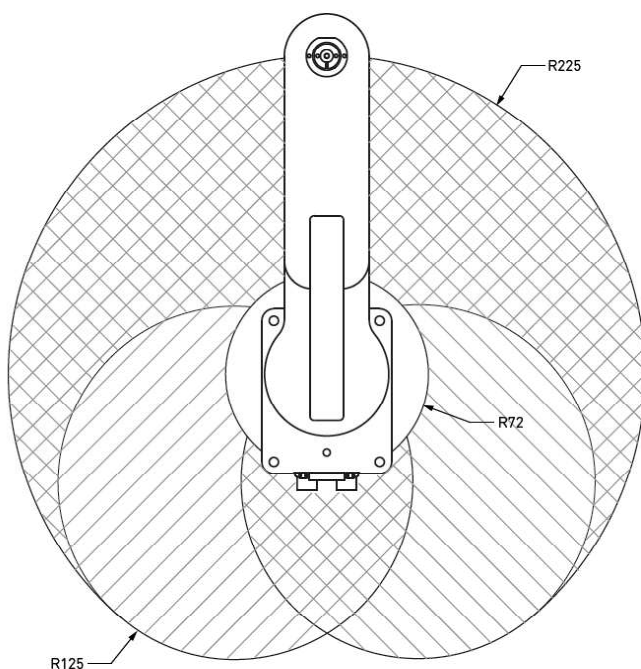
Tool adapter



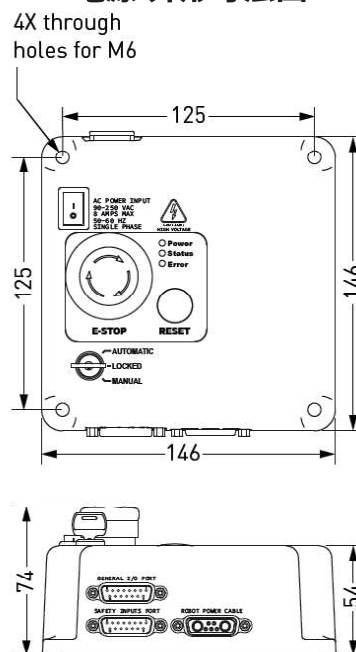
MCS500 外形寸法図



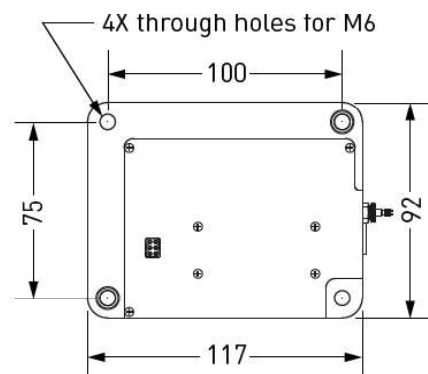
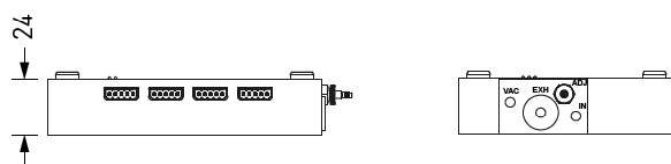
MCS500 ワークエリア



電源 外形寸法図



MVK01 外形寸法図



units: mm



正規代理店

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

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。