

ロボットアーム OVR680K5N/OVR350K1 デモンストレーション

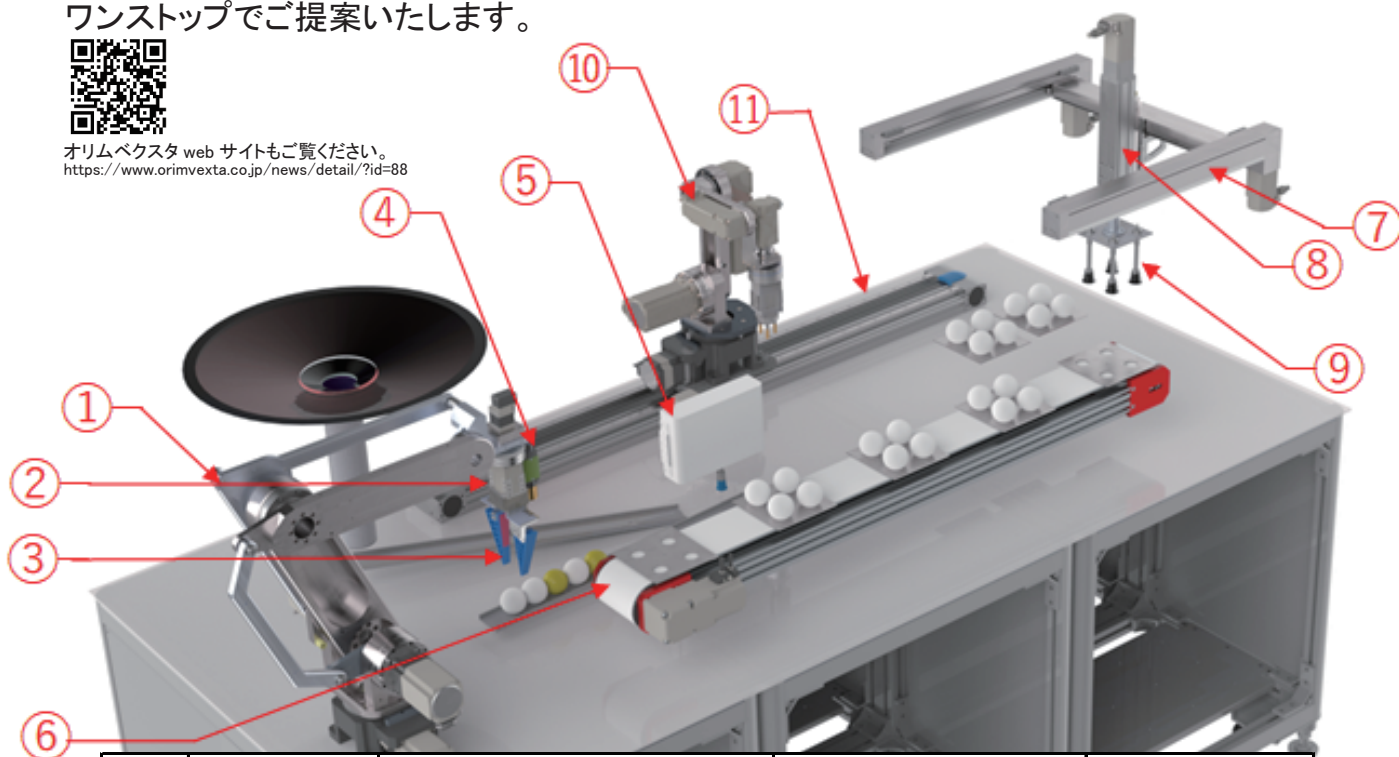
DC24V 駆動ロボットアーム OVR680K5N/OVR350K1 による検査ラインの自動化を想定したデモンストレーション機です。AZ シリーズ搭載のため外部リミットセンサ、原点センサを使用せずに動かしています。

このような自動化の課題やご要望はございませんか？

使用している機器 (①～⑪) は全てオリムベクスタで販売していますので『まるごと』ワンストップでご提案いたします。



オリムベクスタ web サイトもご覧ください。
<https://www.orimvexta.co.jp/news/detail/?id=88>



番号	工程	製品	メーカー	製品名
①	ローダ	ロボットアーム	オリムベクスタ	OVR680K5N
②	ローダ	電動グリッパ	オリエンタルモーター	EH4-AZAKH
③	ローダ	フィングリッパ	フェスト	DHAS
④	ローダ	ビジョンセンサ	三菱電機	VS80
⑤	ワーク移載	ピックアンドプレースユニット	マシンエンジニアリング	X6310
⑥	搬送	ピッチ送りコンベア	NKE	CSSK50FAT-100
⑦	アンローダ	平面ガントリ	フェスト	EXCM
⑧	アンローダZ軸	電動シリンダ	フェスト	EGSC
⑨	アンローダ	真空サクショングリッパ	フェスト	ESG-30
⑩	ワーク排出	ロボットアーム	オリムベクスタ	OVR350K1
⑪	ワーク排出	電動スライダ	フェスト	EGC-HD125-TB

ワークの良否判別ラインをイメージしたデモンストレーションです。ビジョンセンサの色判別にて NG 品を排出して OK 品をコンベアに投載します。

〈ローダ〉

ロボットアーム OVR680K5N にて、色が異なる2種類のワークをビジョンセンサにより良否判定し、OK 品をコンベアへ供給、NG 品を排出します。OK 品はピッチ送りコンベア上のトレイに載せ、次工程へ送ります。

〈搬送〉

ピッチ送りコンベアには α STEPAZ シリーズを搭載していますので、センサ無しで正確な定寸送りができます。

〈アンローダ〉

エア吸着によって移載し、ロボットアーム OVR350K1 にて、トレーごと次工程に送ります。

エアコンプレッサにはオリエンタルモーターのブラシレスモーターを動力とした株式会社坂製作所製小型コンプレッサを使用しています。

【お問い合わせ先】フリーコール TEL(0120)-926-745

ロボットアームのバリエーション

OVR350K1



本体質量 12.5kg、設置面積 130 × 130 mmの小型垂直多関節ロボットアームです。

仕様

可搬質量：1kg

最大リーチ長（水平）：350 mm

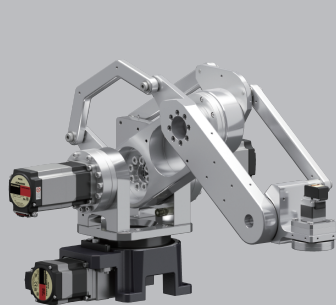
本体質量：12.5kg

軸数：5軸

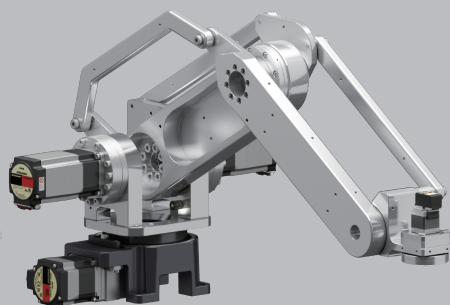
推奨電源容量：DC24V 600W

標準サイクルタイム：0.9sec（弊社コントローラを使用した場合）

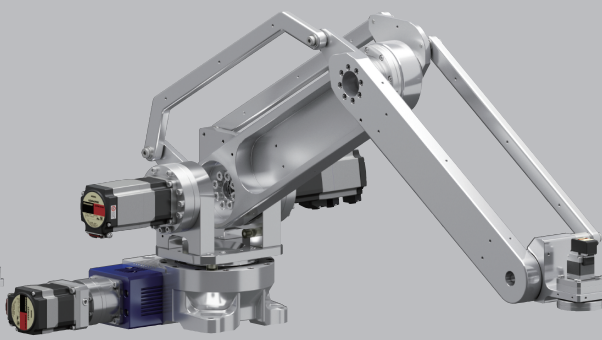
OVR480K5N/OVR680K5N/OVR880K5N



OVR480K5N



OVR680K5N



OVR880K5N

リーチ長 480 mm、680 mm、880 mmの3タイプにバリエーション拡大。

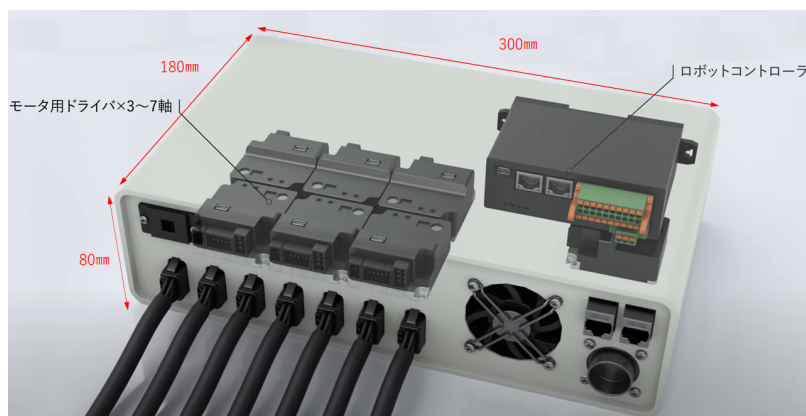
アームの組み合わせを変えることによってリーチ長 580 mm、780 mmのカスタマイズも対応します。

仕様

	OVR480K5N	OVR680K5N	OVR880K5N
可搬質量	5kg		
最大リーチ長（水平）	480 mm	680 mm	880 mm
本体質量	16.5kg	17.4kg	26.9kg
軸数	4軸		
推奨電源容量	DC24V 500W		
標準サイクルタイム	0.9sec（弊社コントローラ仕様の場合）		

Oriental motor

ロボットコントローラユニット MRCU シリーズで簡単に制御できます。



ロボットコントローラ MRC01 と AZ シリーズ用ドライバ AZD-KR2D を内蔵したコントローラユニットです。

OVR シリーズとの接続はコネクタを差し込むだけ。

OVR のアーム長やモータ情報はあらかじめ MRC01 に

設定済なのですぐにロボットアームを動かすことができます。

立ち上げ時間の短縮に貢献します。

オリムベクスタ株式会社

<https://www.orimvexta.co.jp/>

オリムベクスタは、オリエンタルモーターのグループ会社です。