

ORIM VEXTA

ローコスト・小型

4軸多関節ロボットアーム



シンプルに、低価格で自動化へ

- ・可搬重量 3 kg (最大5kg)
- ・最大リーチ長 680 mm (水平)

設計・部品選定・加工の手間をかけることなく、低価格で自動化を実現。

■リンク機構のロボットアーム

平行リンク機構を用いたロボットアームのため、先端を常に水平に保つことができます。

■追加加工もできるスケルトン構造

追加加工、必要な仕様にアレンジすることができます。

- 外付けカメラの設置
- 真空パッドの設置
- 電動ハンドの設置

■オリエンタルモーターのステッピングモーター ハーモニックギヤ採用で高精度・軽量化

駆動モーターはオリエンタルモーター製**AZ**シリーズ*です。バッテリーレスアブソリュートセンサ搭載のため、**外部センサが不要**です。減速機はハーモニックドライブシステムズ社の高剛性かつ軽量タイプを採用。

***AZ**シリーズはステッピングモーターベースのモーターです。

全軸ステッピングモーターを採用しているため、停止時のモーター振動が発生しません。このため処理画像の乱れが起きることはありません。

■全軸DC24V電源駆動

駆動源は全軸DC電源のため、電源ラインの引き回しが容易で、設置場所を選びません。AGV搭載やレイアウト変更も簡単です。

■あらゆる用途に対応

ピック&プレース、搬送、ハンドリング、加工、塗装・シーリング、パレタイジングなど、あらゆる用途にご検討いただけます。

■ネットワークで制御可能



EtherCAT® EtherNet/IP®

AZシリーズドライバのため、パルス列入力以外でもお客様がお使いのネットワークで制御していただけます。

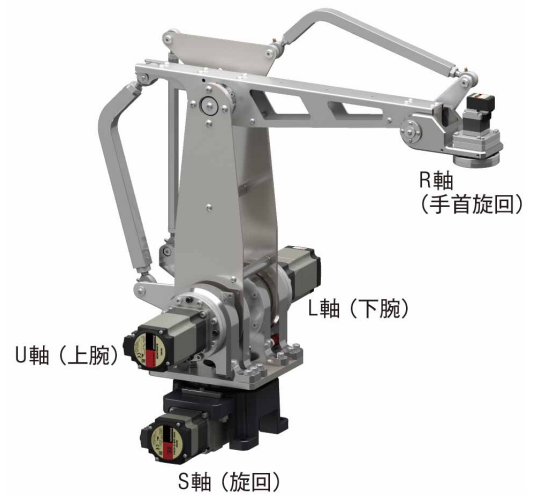
- シリアル通信Modbusにも対応。
- CC-Link** はネットワークコンバータが別途必要になります。

◇使用時には産業用ロボットとしての安全を配慮してください。(協働ロボットとしては使用できません)

◇販売はロボットアーム本体(モーター含む)となります。モーターハンド、ドライバ、接続ケーブルは別売りです。制御についてはご相談ください。

仕様書

品名	OVR680K5□-□	
軸数	4軸 3軸(アーム部)+1軸(手首部)	
可搬質量*1	3 kg (120°/sec時)	
	最大5 kg (72°/sec時)	
最大リーチ長	垂直	729 mm
	水平	680 mm
可動範囲*2	S軸(旋回)	-170°~+170°
	L軸(下腕)	-26°~+80°
	U軸(上腕)	-58°~+35°
	R軸(手首旋回)	-360°~+360°
最高速度*3	S軸(旋回)	300°/sec
	L軸(下腕)	120°/sec
	U軸(上腕)	120°/sec
	R軸(手首旋回)	240°/sec
繰り返し位置決め精度*4		±0.05 mm
許容慣性モーメント(手首旋回軸)		0.069 kgm ²
本体質量		19 kg
設置形式		架台取付



- *1 可搬質量3 kg及び5 kgは当社評価ワークを搭載した値です。
72°/secは、モーター軸回転速度1200 r/min相当の値です。
()内の最高速度時に加減速時間0.5 sec設定することでL軸(下腕)において0°(設置原点位置)から+80°間の移動時間は、可搬質量3 kgで約1.2秒(参考値)、可搬質量5 kgで約1.7秒(参考値)となります。条件により変動はあります。
- *2 可動範囲は設置原点位置(0°)を基準に±移動可能な範囲です。
- *3 最高速度は減速軸の速度です。(DC24V時)
120°/secは、モーター軸回転速度2000 r/min相当の値です。
各軸の減速比は、S軸(旋回)36、L軸(下腕)/U軸(上腕)100、R軸(手首旋回)50です。
- *4 各軸減速機の仕様値に基づきます。

動作範囲図

