MECADEMIC ROBOTICS

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
±0.005mm（5μm）

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）
リーチ　：260mm
本体重量：約 5kg
入力電圧：90 ～ 250 VAC（50/60Hz）
消費電力：約 200W
動作環境：温度 5 ～ 45℃
　　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）

KANTUM USHIKATA

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プ力，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。

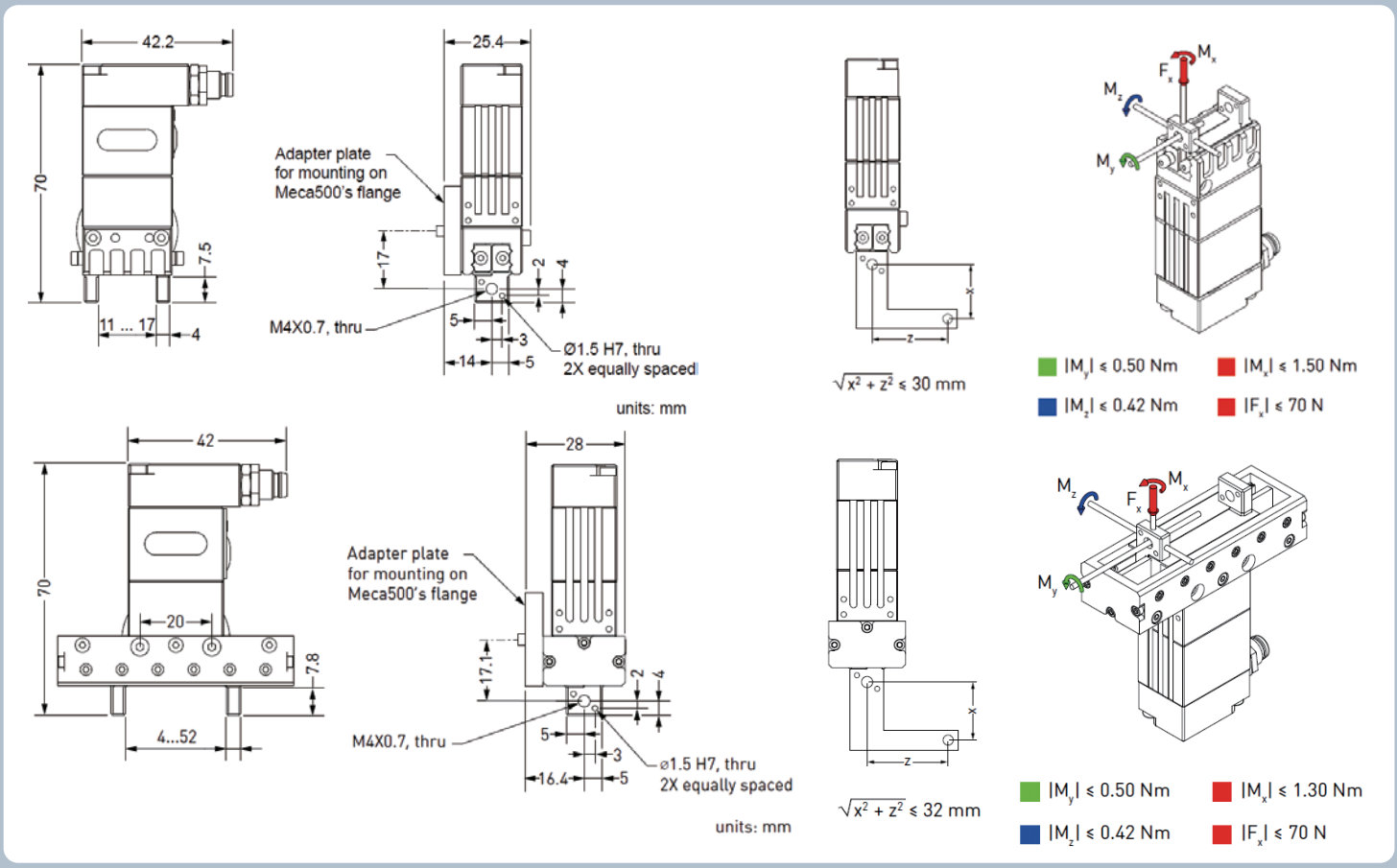
MEGP-25E

MEGP-25LS

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
繰り返し精度	±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

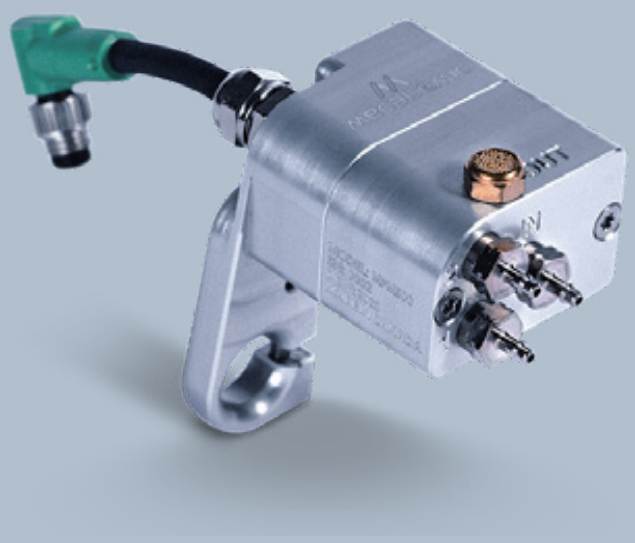
フィンガーパーツの許容サイズおよび荷重目安

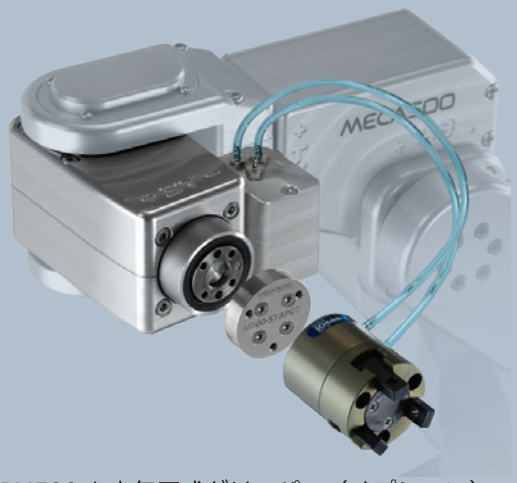


空気圧モジュール MPM500

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

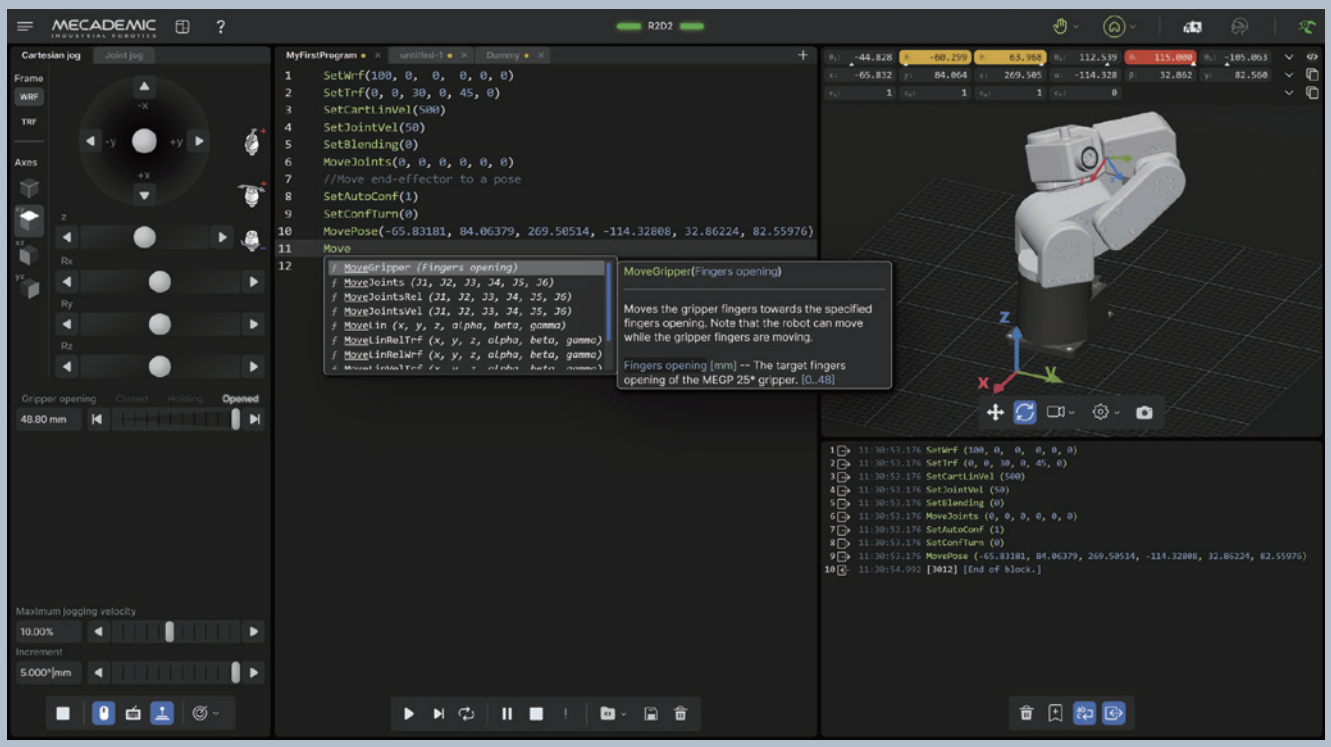
OPERATION

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：Jave，C#，Python，Labview，Ladder，Structured Text など

ウェブインターフェイス MecaPortal

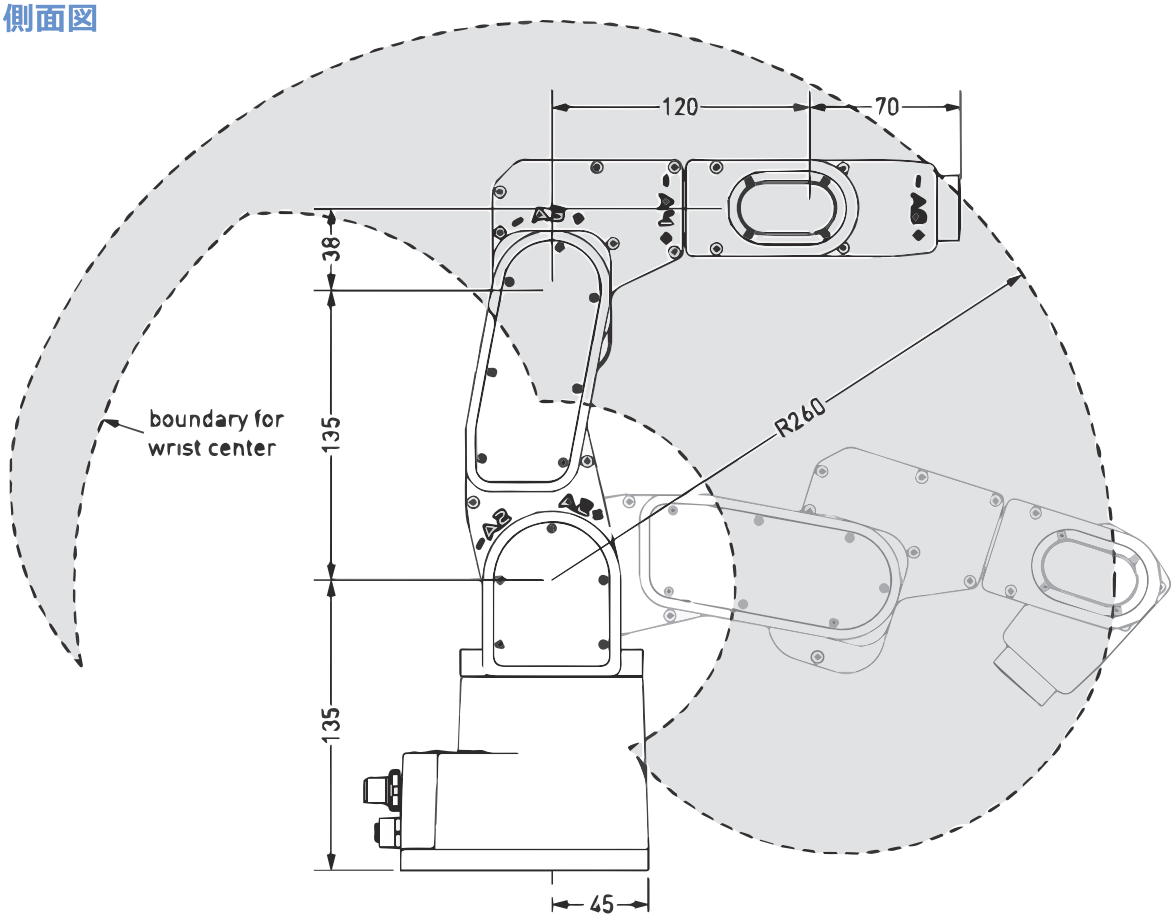
MECA500 を Ethernet ケーブルで PC に接続し、ウェブブラウザから専用のウェブインターフェイス MecaPortal を起動すれば、すぐに MECA500 を操作することができます。
専用ソフトウェアなどを PC へインストールする必要はありません。



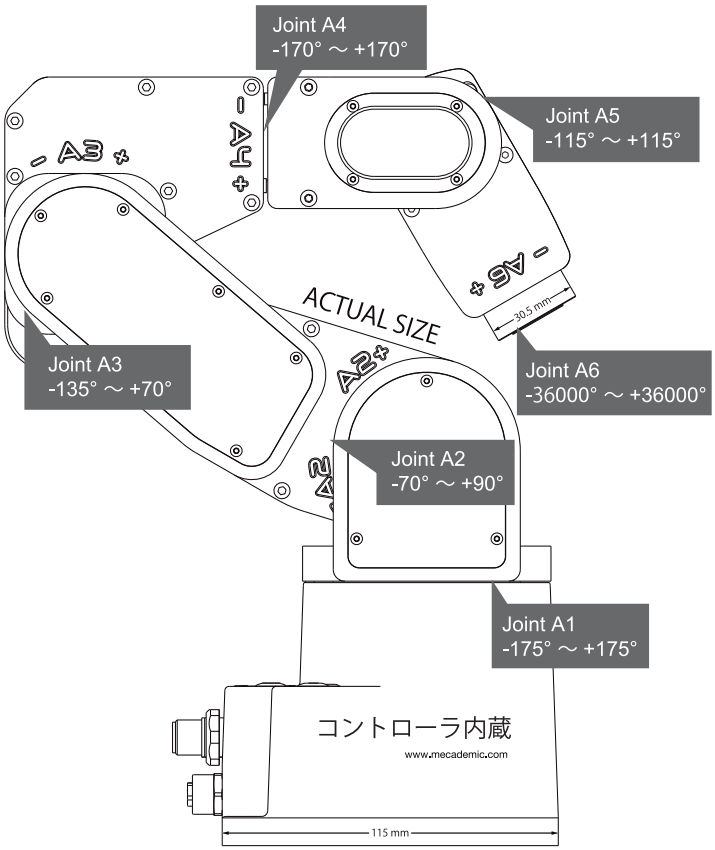
DRAWING & MOTION RANGE

MECA500 側面図

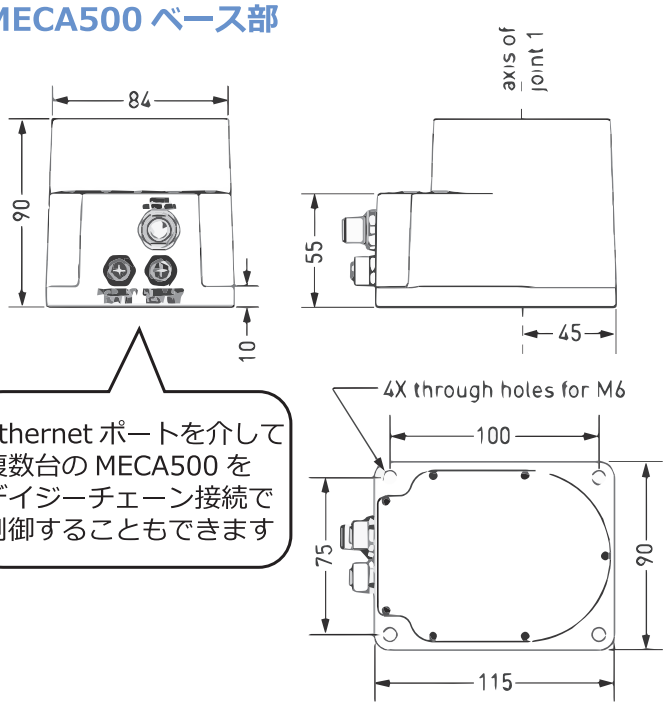
単位 mm



ジョイント可動域

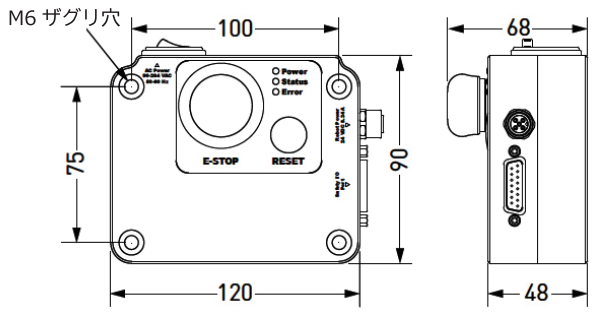


MECA500 ベース部



Ethernet ポートを介して
複数台の MECA500 を
デイジーチェーン接続で
制御することもできます

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
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。