

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)

本体重量 : 約 5kg

入力電圧 : 単相 90 ~ 250 VAC (50/60Hz)

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。

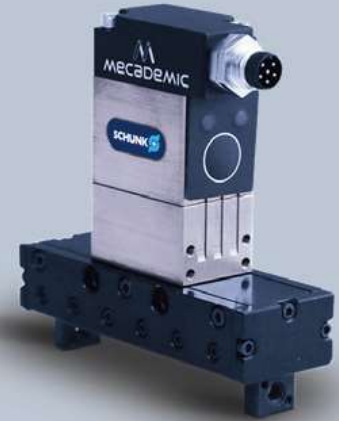
グリッパー先端に取り付けるフィンガーパーツなどのツールは付属して
おりません。お客様の方でご用意ください。

電動グリッパーの主な仕様

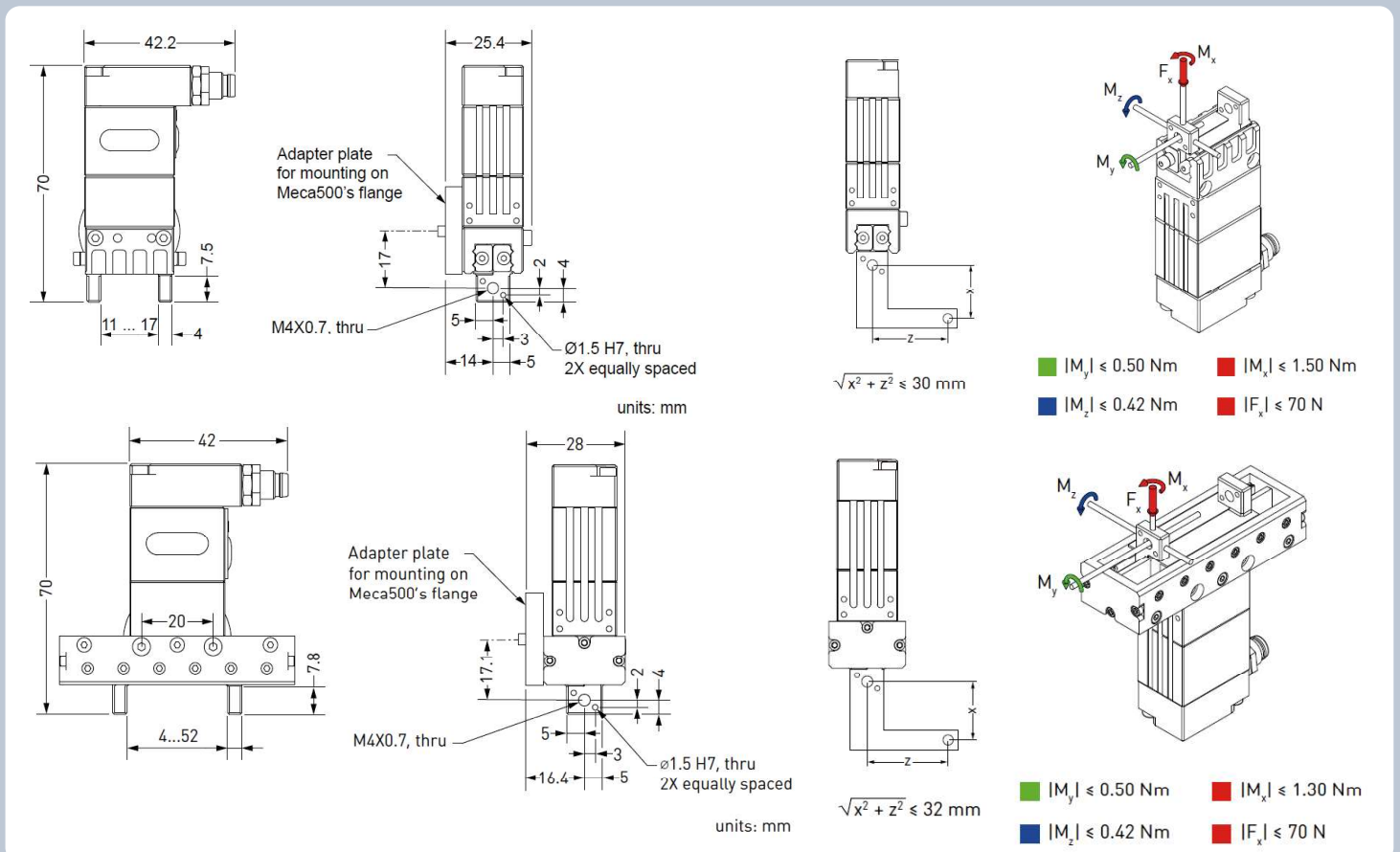
	MEGP-25E	MEGP-25LS
ストローク全幅	6 mm	48 mm
把持力	40 N	40 N
繰返し精度	±0.03 mm	±0.03 mm
可搬重量	≤ 200 g	≤ 200 g
グリッパ重量	106 g	136 g
フィンガーパーツ重量	≤ 20 g	≤ 20 g

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

サクシオンカップ（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。

サクシオ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 the following program:

```

1 SetWrnf(100, 0, 0, 0, 0, 0)
2 SetTrnf(0, 0, 30, 0, 45, 0)
3 SetCartLinVel(500)
4 SetJointVel(50)
5 SetBlending(0)
6 MoveJoints(0, 0, 0, 0, 0, 0)
7 //Move end-effector to a pose
8 SetAutoConf(1)
9 SetConfTurn(0)
10 MovePose(-65.83181, 84.06379, 269.50514, -114.32808, 32.86224, 82.55976)
11 Move
12 f MoveGripper (Fingers opening)
    f MoveJoints (J1, J2, J3, J4, J5, J6)
    f MoveJointsRel (J1, J2, J3, J4, J5, J6)
    f MoveJointsVel (J1, J2, J3, J4, J5, J6)
    f MoveLin (x, y, z, alpha, beta, gamma)
    f MoveLinRelTrf (x, y, z, alpha, beta, gamma)
    f MoveLinRelWrnf (x, y, z, alpha, beta, gamma)
    f MoveLinWrnf (x, y, z, alpha, beta, gamma)

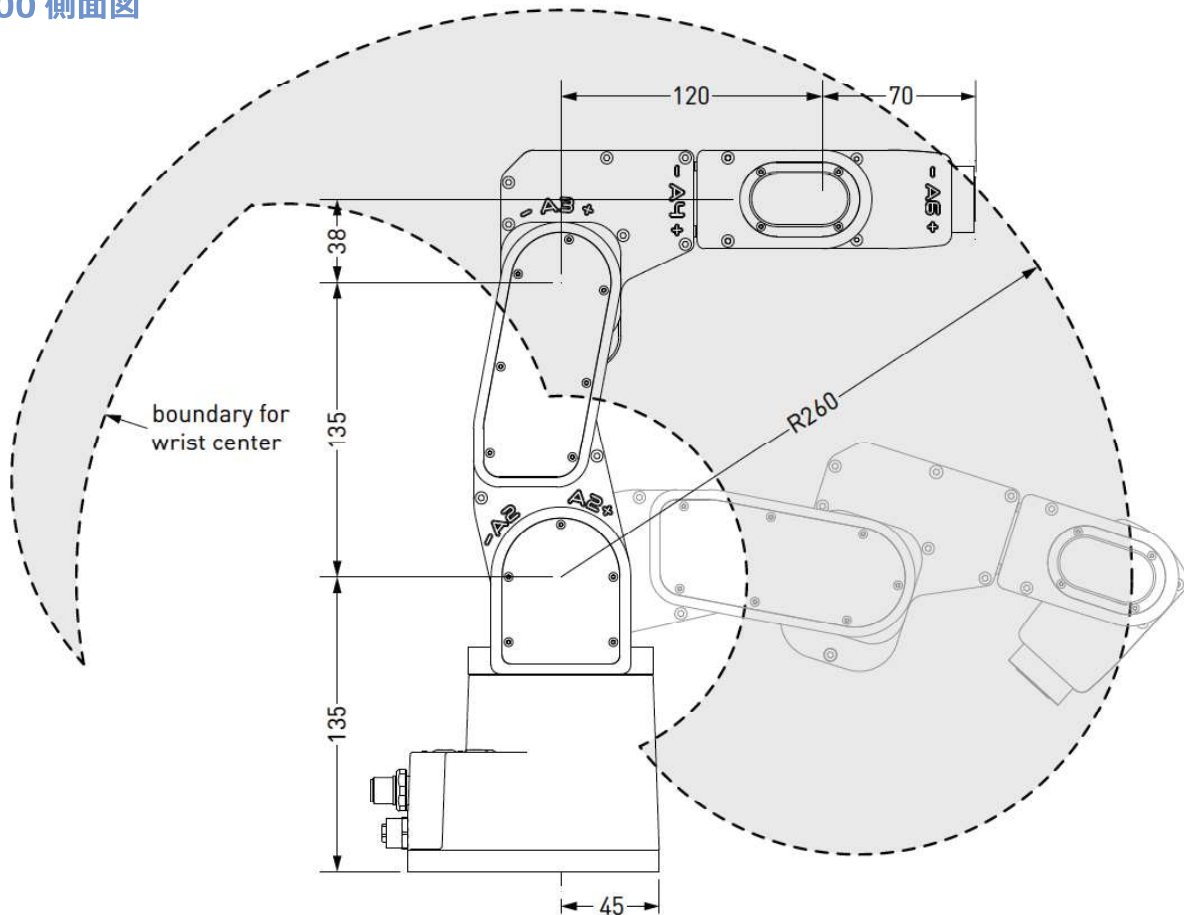
```

The console window on the right shows the execution log, including the command `MoveGripper(Fingers opening)` and its parameters.

DRAWING & MOTION RANGE

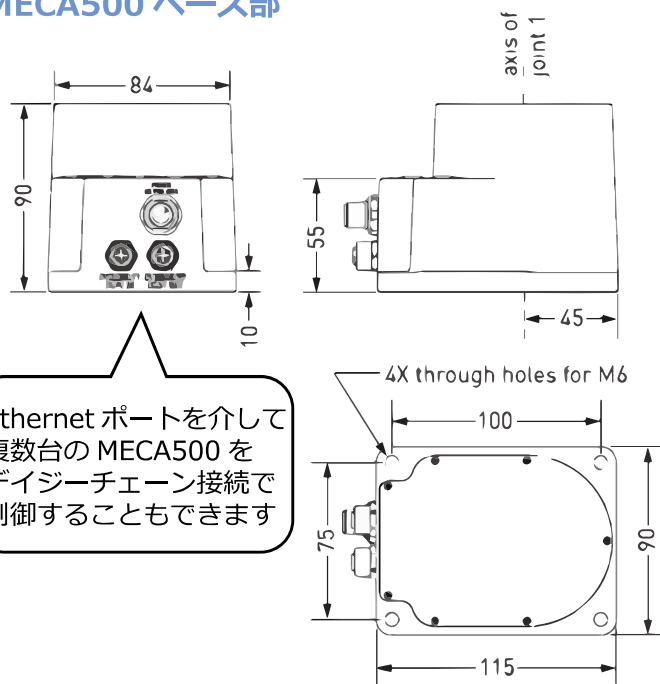
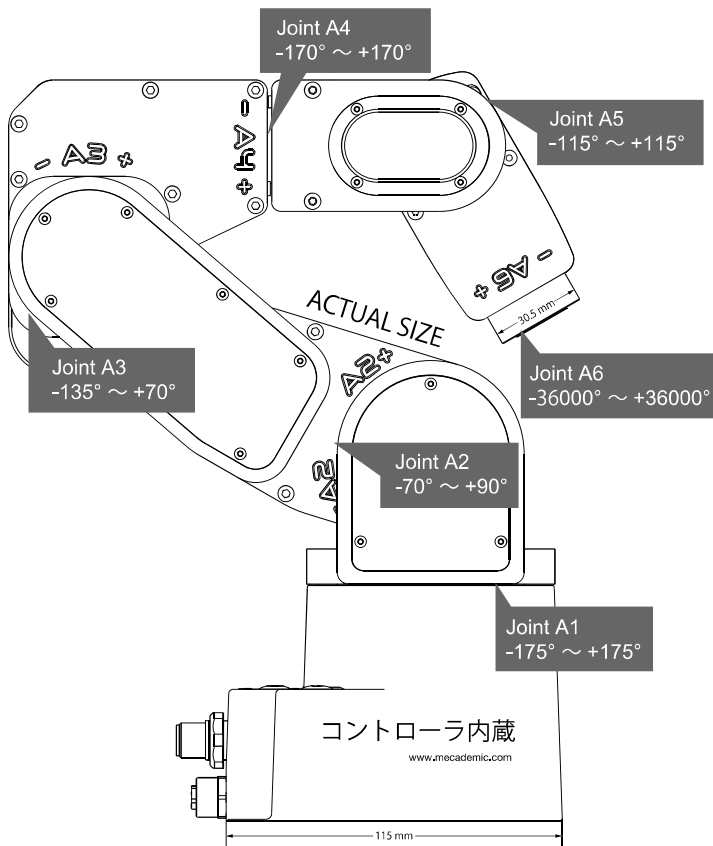
MECA500 側面図

単位 mm

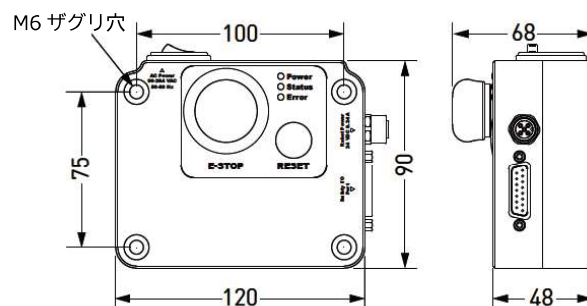


ジョイント可動域

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。