

MC9によるオリジナルロボットの 開発支援と制御

— オリジナルロボットの開発に最適なRC9をベースにした
モーションコントローラMC9

オリジナルロボットの開発をサポート

デンソーロボットと同じ開発環境を提供

オリジナルロボット用のコントローラを開発するには、
ロボット言語、操作HMI、オフラインプログラミングシステム等、
ロボット専用の機能や環境が必要

MC9をコントローラにすることによって、デンソーロボットが持つ全ての機能や
環境を利用することができ、開発期間、開発工数を大幅に低減することが可能

キネマティクス設定により、登録されている直交型、パラレルリンク型、
スカラ型、垂直多関節型であれば、アーム情報を入力するだけで
簡単、短時間にオリジナルロボットを制御するための設定が完了

MC9コントローラ

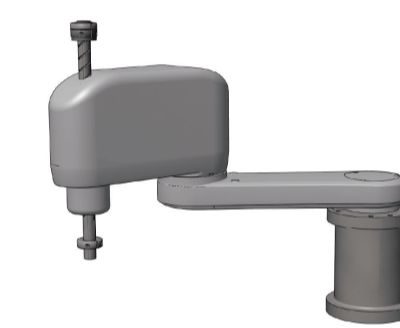


スマートTP WINCAPSIII

キネマティクス設定専用ツール



オリジナルロボット例



パラレルリンク
ロボット

スカラロボット

垂直多関節
ロボット

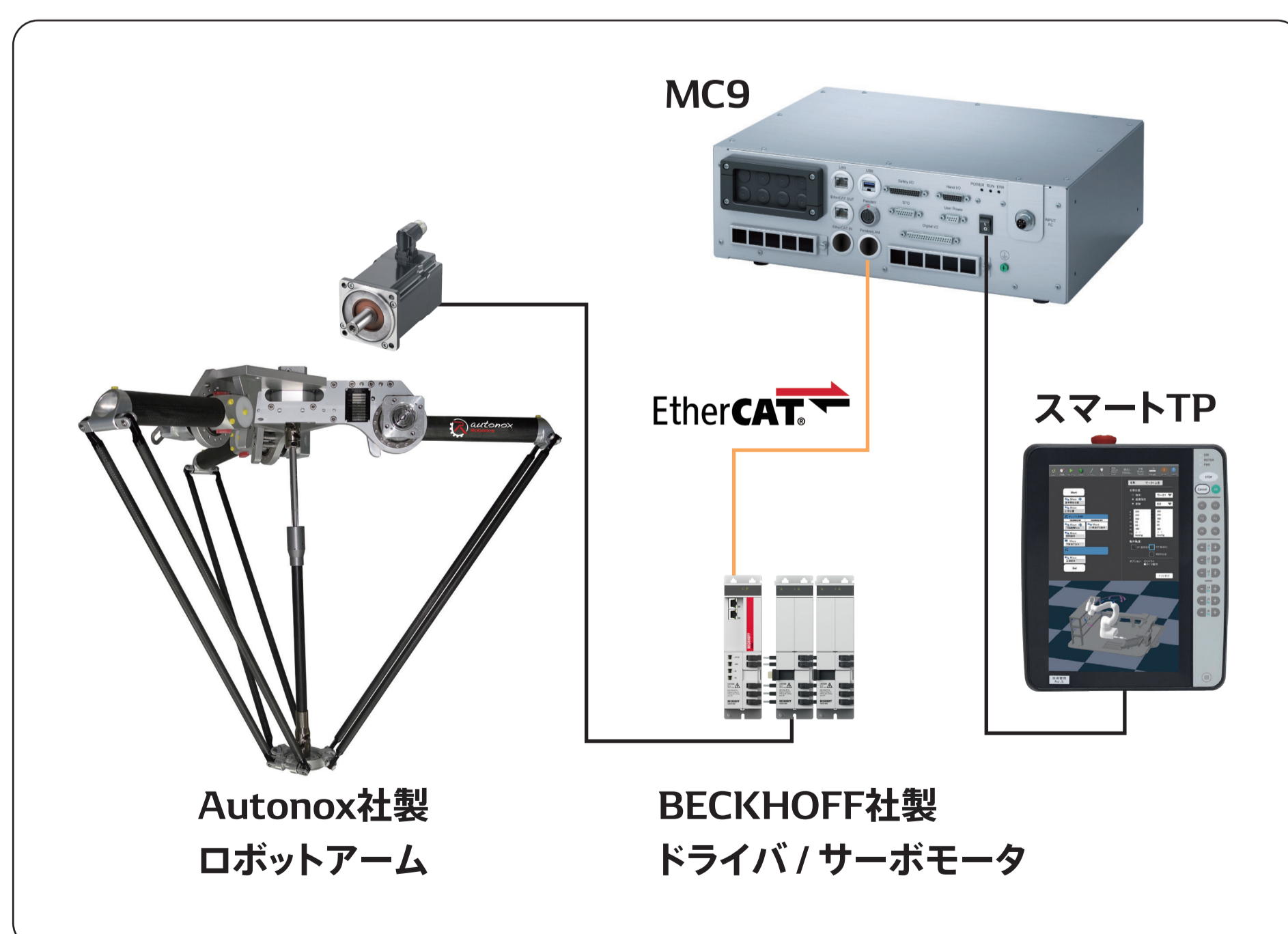
オリジナルロボットを使い慣れた 操作系や機能で制御

MC9で制御されたオリジナルロボットをデンソーロボットユーザが
使用する場合、使い慣れたティーチングペンダントや
オフラインプログラミングソフトウェアWINCAPS IIIなどの
操作系や機能をそのまま活用することが可能
ロボットプログラムなどのソフトウェア資産も活用することが可能

MC9仕様

外形	W425×D340×H130 [mm]
質量	約10kg
保護等級	IP20
電源仕様	単相 AC100V -10% ~ AC230V +10%

システム構成



ロボットアーム仕様

ロボットアーム	型式	A_00036-T1
	メーカー	Autonox社製
アーム長	1,200 [mm]	
可搬重量	3kg	

ドライバ・モータ仕様

ドライバ	型式	AX8206-0200-0000
	メーカー	BECKHOFF社製
サーボモータ	J1~J3軸	AM8043-0HH1
	モータ容量	2.5kw
	J4軸	AM8032-0EH1
	モータ容量	容量 : 1.38kw
	メーカー	BECKHOFF社製