

利用MC9的原创机器人开发支援与控制

— 以适合原创机器人开发的RC9为基础的运动控制器MC9

辅助原创机器人开发

提供与DENSO机器人相同的开发环境

要开发原创机器人用控制器,必须具备机器人语言、操作HMI、离线编程系统等机器人专用功能及环境。采用MC9作为控制器,即可使用DENSO机器人具有的所有功能及环境,能够大幅缩短开发周期、开发工时。

只要通过运动学设定,设置为直交型、并联型、SCARA型、垂直多关节型,输入机械臂信息即可简单、迅速地完成原创机器人控制所需的设定。

MC9控制器

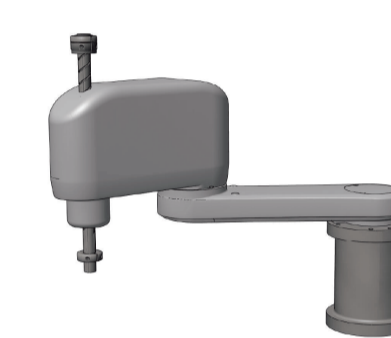


Smart TP WINCAPS III

运动学设定专用工具



原创机器人示例



并联机器人

SCARA机器人

垂直多关节机器人

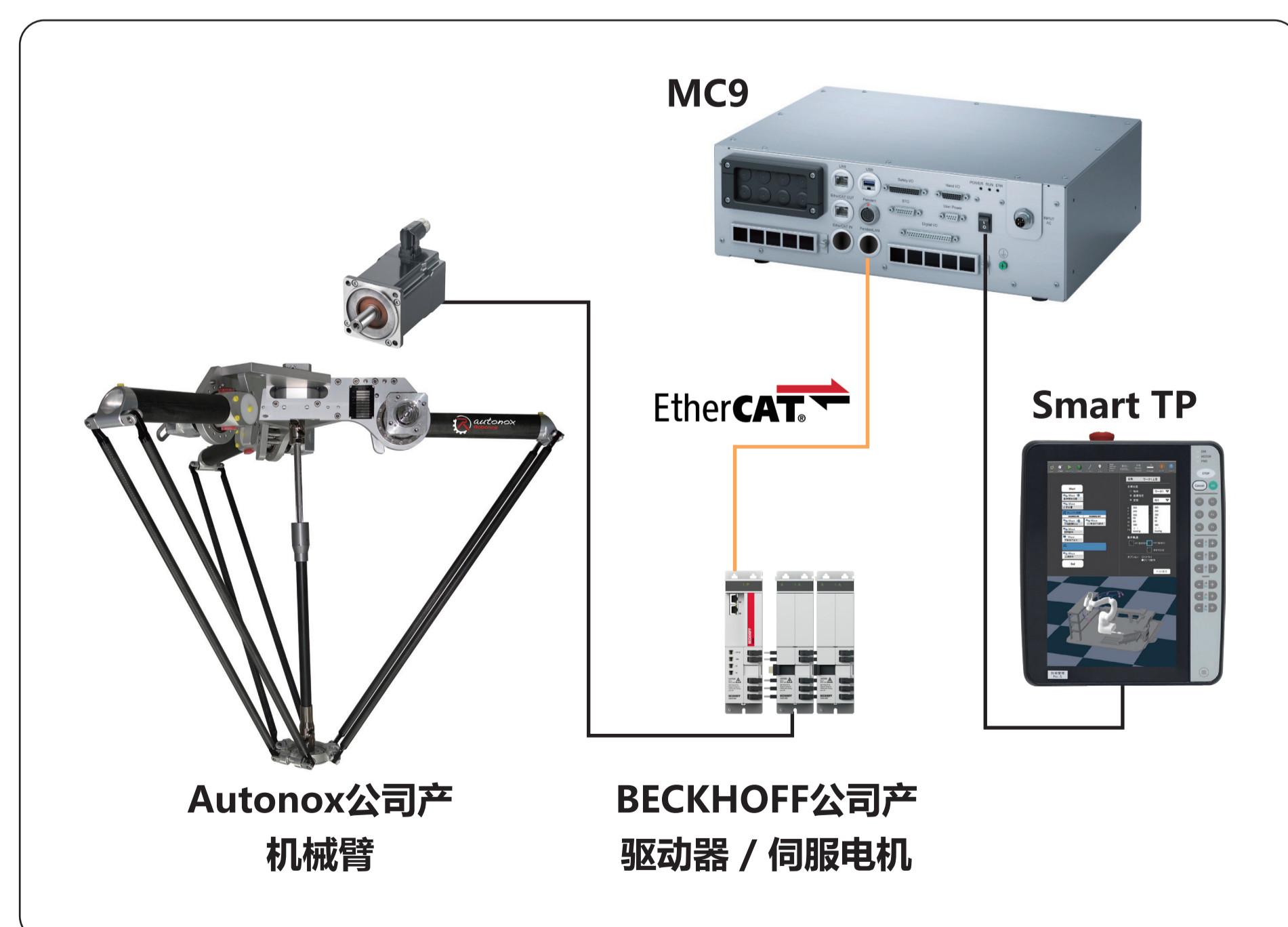
通过惯用的操作系统及功能控制原创机器人

DENSO机器人用户使用由MC9控制的原创机器人时惯用的示教器或离线编程软件WINCAPS III等操作系统及功能均可沿用。机器人程序等软件资产也可使用。

MC9规格

外形	W425×D340×H130 [mm]
重量	约10kg
防护等级	IP20
电源规格	单相 AC100V -10% ~ AC230V +10%

系统构成



机械臂规格

机械臂	型号	A_00036-T1
	制造商	Autonox公司产
机械臂长	1,200 [mm]	
可搬运重量	3kg	

驱动器电机规格

驱动器	型号	AX8206-0200-0000
	制造商	BECKHOFF公司产
伺服电机	J1 ~ J3轴	AM8043-0HH1
	电机容量	2.5kw
	J4轴	AM8032-0EH1
	电机容量	容量: 1.38kw
	制造商	BECKHOFF公司产