

机器人控制标准包 机器人运动控制器

我们在机器人控制上拥有丰富的经验。除了标量机器人和2维并行机构的机器人是做为选项。其他机械机构的机器人我们提供了特殊控制技术。链接型和并行机构的机器人可以像自动机械一样运行。

优点

有效运用于内部研发
追求独特的技术
技术知识保密
应用于自动机械

能够短期内使自己研发的产品稳定动作。
能够用于研发特殊组装和动作的机器人，并投入生产现场。
自己开发技术知识的保密
可以应用于加工机械以及装配机械之类的生产机械的操作和运转

机构变换

直交系列机器人
标准



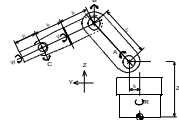
标量机器人
选项



2维并行机构机器人
选项



垂直多关节机器人
独特



6维并行机构机器人
独特



正确的轮廓控制

按控制周期执行机构变换，实现插补之间的接合部的圆滑轨迹控制。可应用于精密加工。

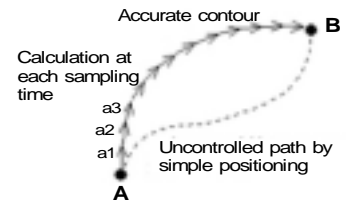
按控制周期变换机构

直交坐标指令

机构变换

电机轴指令

正确的轨迹



运行程序（技术语言·G语言）

像去除加工毛刺及钻孔机械，使用输出CAM的G语言文件来实现DNC运行。

拥有丰富技能对应实际生产中的作业

通过可选项，能够用于搬运，加工，熔接，去除毛刺，装配等生产机械的操作和运行。

可选项机能例

宏机能，多任务，扭矩指令（贴接·控制力度） DNC运行 触摸屏
插补前的加减速 S字加减速 手动脉冲发动器， 高精度制动开关（接触开关） 接线·法线控制
同频同步 平行轴控制

触摸屏及专用PC软件

使用触摸屏或PC也可以操作。

触摸屏例



专用PC画面例



动作机构计算的可2次开发

我们的经验可以对应您的特殊需求。
另外，你也可以自行开发动作机构变换软件。

应用于机器人控制的运动控制器

S L M 4 0 0 0 机器人规格

单板独立单机工作
4轴脉冲列
输入32 输出32
R S 2 3 2 / U S B



P L M C - M E X 机器人规格

MECHATROLINK-
标准4 / 9 / 1 6 轴 最大30轴
可使用通用P L C 扩展
（梯形·10·模拟等）



P L M C 4 0 机器人规格

P L C 动作 4 轴脉冲列
输入16 输出16 R S 2 3 2
可使用通用P L C 扩展
（梯形·10·模拟等）



多轴运动功率放大器机器人规格

多轴伺服功放一体型
最大7轴 输入42 输出42
可节省配线 节省成本



www.open-mc.com
E-mail: mail@open-mc.com

TECHNO 1304-5 Shimo-fujisawa, Iruma, Saitama, 358-0011, Japan
CO., LTD. +81-4-2964-3677