

# 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

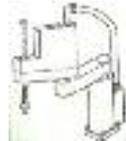
能够短期内使自己研发的产品稳定动作。  
能够用于研发特殊组装和动作的机器人，并投入生产现场。  
自己开发技术知识的保密  
可以应用于加工机械以及装配机械之类的生产机械的操作和运转

## 机构变换

直交系列机器人  
标准



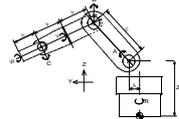
标量机器人  
选项



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。

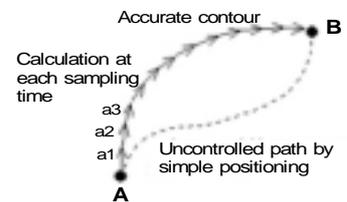
## 按控制周期变换机构

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