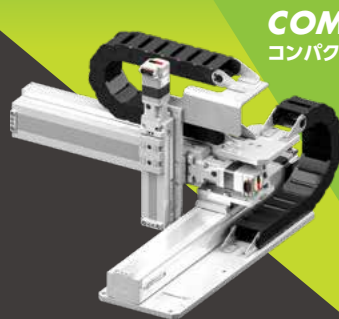


# Orientalmotor

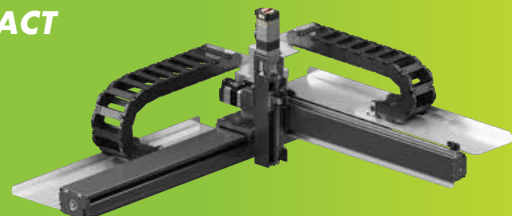
## 時間をかけずサクッと自動化 直交ロボット

### 設計・組立・立ち上げ業務の『時短』に貢献

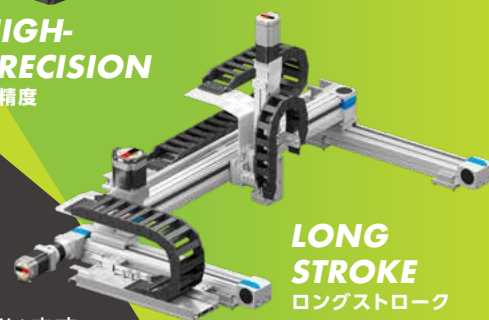
電動アクチュエータ 3軸に取付ブラケット・ケーブルホルダを組付けた直交ロボット。  
コンパクト・高精度・ロングストロークのそれぞれに特化したラインアップをご用意しています。  
手間なくサクッと使って、設計・組立・立ち上げ業務の『時短』に貢献します。



COMPACT  
コンパクト



HIGH-  
PRECISION  
高精度



LONG  
STROKE  
ロングストローク

### 設計の時短 >> 部品選定・図面作成

X軸300 × Y軸300mm~3000mm × 1400mmまでラインアップ。  
直交ロボットを自作する際の部品選定・調達・設計やCADデータ作成が不要です。

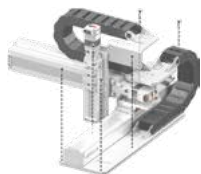
CADデータで設計時間短縮



### 組立の時短 >> 組立・配線

組付け状態で納品※しますので、すぐに設置が可能です。またモータはアブリュートセンサ「ABZO (アブゾ) センサ」搭載の **QSTEP AZ** シリーズ・サーボモーター **AZX** シリーズを採用。外部センサが不要なので省配線です。

- すぐに設置
- 省配線 (外部センサ不要)



※一部製品を除きます。

#### ABZOセンサとは

バッテリーレスの機械式アブリュートセンサです。常時位置情報を管理しているため、原点センサやリミットセンサが不要です。

【原点センサを用いないメリット】

- 高速原点復帰が可能なので、サイクルタイムの短縮に貢献。
- センサ起因のトラブル防止 (誤動作・故障・断線など)

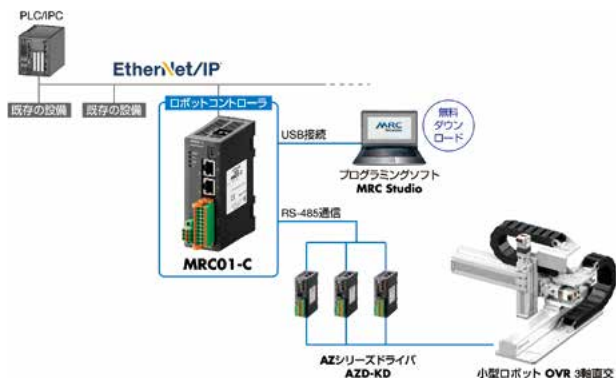


### 立ち上げの時短 >> セットアップ・プログラミング

直交ロボット専用コントローラ **MRC01-C**※と直感的に設定できるプログラミングソフト **MRC Studio**で、はじめての方でも30分程度での立ち上げが可能。また、シリーズが変わっても同じ操作感でプログラミングができるため、設計変更もスムーズに行えます。

※ **QSTEP AZ** シリーズ採用時のみお使いいただけます

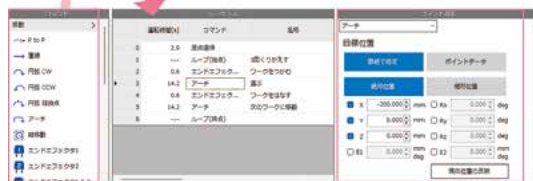
- システム構成



- MRC Studio画面イメージ

必要なコマンドをドラッグ&ドロップ  
「コマンド」欄から必要な動作を選んで  
「シーケンス」欄にドラッグ&ドロップ。

目標位置や速度を設定  
目標位置の座標・移動量の指定、  
速度をコマンド設定欄に入力。



セットアップサポート  
(有償)のご紹介

「初めて使うから不安…」 「納期まで時間がない…」 といった場合におすすめ! お客様の実現したい動きに最適な **MRC Studio** のプログラムを当社が作成します。またビジョンセンサ (カメラ) を使った画像認識やタッチパネルを使った自動化システムのセットアップサポートも承ります。お気軽にご相談ください。



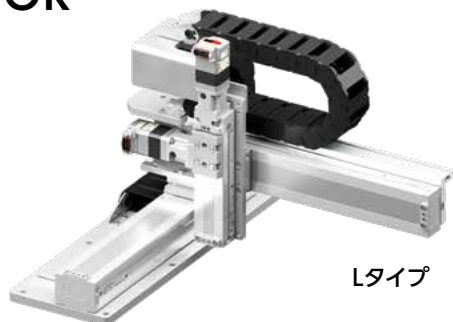
# COMPACT

コンパクト

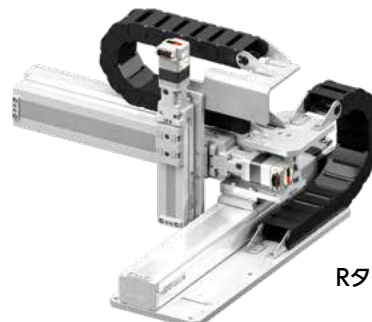


## ORIENTAL MOTOR OVR

*Oriental motor*



Lタイプ



Rタイプ

ストローク：X軸300 × Y軸300 × Z軸100mm

### コンパクト

小型・軽量設計なので装置の小型化に貢献します。小型部品のパレタイジングやネジ締め・液体塗布などにおすすめです。

### LタイプとRタイプをご用意

左右対称のLタイプとRタイプをご用意しています。装置内のレイアウトに合わせてお選びください。

### オリエンタルモーター製電動アクチュエータ使用

電動スライダEZSシリーズを使用しています。お客様において組立・調整されている場合は、性能を維持しつつ業務負荷軽減に貢献します。

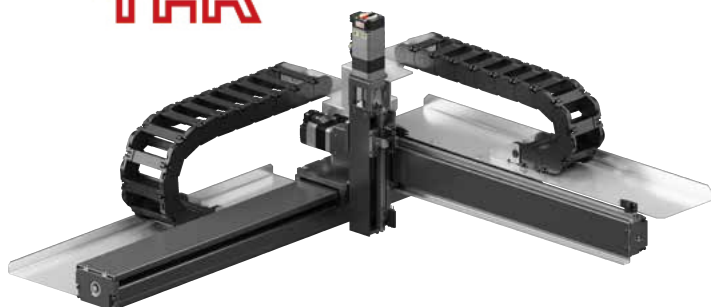
### OVRならプログラミング時間が更に短縮

プログラミングソフト **MRC Studio**にストロークなどの機構の諸元が登録済のため、セットアップ時間が更に短縮できます。

# HIGH- PRECISION

高精度

**THK**



ストローク：X軸500 × Y軸500 × Z軸100mm

## THK SKRシリーズ仕様

### 高精度

繰り返し位置決め精度±0.01mmで、高精度な位置決めが可能です。

### 高剛性

SKRシリーズは、LMガイド・ボールねじ・サポートユニットを一体化したコンパクトで高剛性な構造です。剛性が高いため、張り出しを長くした場合もサポート用LMガイドは不要です。

### X-Y軸もラインアップ

X-Yの2軸タイプもご用意しています。また、お客様のご希望に合わせたストロークの変更も可能です。詳しくは営業窓口または技術問い合わせ窓口までお申し付けください。



# LONG STROKE

ロングストローク



## FESTO EGCシリーズ仕様\*



ストローク(画像のパターン):  
X軸400 × Y軸800 × Z軸200mm

### ロングストローク

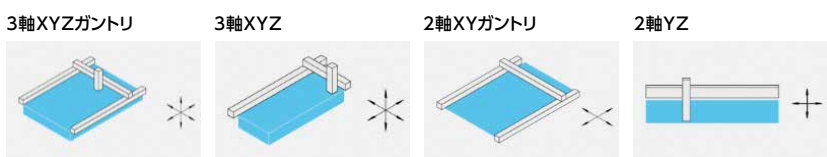
最大X軸3000 × Y軸1400 × Z軸800mmまで対応可能です。ロングストロークで広い可動範囲を実現します。

### 高剛性

X軸は2台のスライダを連結シャフトで締結したガントリー構造です。そのため、剛性が高くY軸のストロークを長くすることができます。

### 柔軟な機構対応

XYZガントリーのほか、XYZ・XYガントリー・YZなどの構成が可能です。お客様の使い方に合わせてご対応いたします。詳しくは営業窓口または技術問い合わせ窓口までお申し付けください。



\*モータはお客様にて組付けていただけます。モータの選定は当社で承りますので、お気軽にお問い合わせください。

## 薄型・軽量 X-Yロボット

### 平面ガントリー EXCMシリーズ



質量 約4kg~



高さ 54mm



### 薄型・フラット設計

モータを除く高さが54mmの薄型・フラット構造。Y軸モータの張り出しがないこと、ケーブルが可動しないためケーブルベアが不要なことから、最小の設置スペースで最大のワーキングスペースが確保できます。

### 軽量

X-Y軸が一体構造のため一般的な直交ロボットに比べて部品点数が少なく、本体が約4~8kgと軽量です。これにより、装置の軽量化に貢献します。また軽量なので天吊り設置にも適しています。

### トータルコストダウン

X-Y動作中に2つのモータは移動しないため、ケーブルへの機械的ストレスがありません。したがって可動ケーブルやケーブルベアが不要となり、コストダウンに貢献します。

## 仕様比較

メーカー		<b>Orientalmotor</b>	<b>THK</b>	<b>FESTO</b>
ストローク [mm]	X軸	300	500	~3000
	Y軸	300	500	~1400
	Z軸	100	100	~800
可搬質量 [kg]		2.5	4.5	※2
最高速度 [mm/s]		600	1000	※2
繰り返し位置決め精度 [mm] ※1		±0.02	±0.01	±0.13
電源電圧		DC	AC	AC

※1:単軸の仕様です。※2:組み合わせによって異なります。詳しくはお問い合わせください。

ロボット

エンドエフェクタ



## ロボット・エンドエフェクタのラインアップ紹介

### Orientalmotor

#### 小型ロボット **OVR**

垂直/水平  
多関節ロボット

#### 垂直多関節

#### 水平多関節



#### 4軸

平行リンク機構による  
安定した水平搬送



#### 5軸

小型・軽量



#### 6軸

あらゆる角度から  
アプローチ



#### 3軸

狭い場所へアプローチ

## エンドエフェクタ

仕様	電動仕様				空圧仕様			
メーカー	<b>Orientalmotor</b>	<b>THK</b>	<b>μ Lab.</b>		<b>FESTO</b>			<b>MEG</b>
シリーズ	EH 	EG 	μ dynamics Gripper 		DHDS 	DHPS 	OGGB 	MEPAC 
	3つ爪	2つ爪	2つ爪	3つ爪	3つ爪	2つ爪	ベルヌーイ グリップ (吸着)	2つ爪
最大把持力[N]	50	25	102	20	840	970	-	37
質量[kg]	0.28~	0.2	0.33~	0.3	0.096~	0.019~	0.119~	0.019~

お問い合わせ先