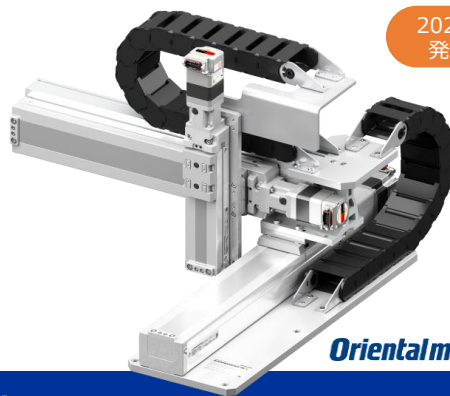


小型ロボット OVR 直交ロボット

電動スライダ 3軸に取付ブラケット・ケーブルホルダを組付けた
オリエンタルモーター製の小型直交ロボット。
すぐに使えて、設計・組立・立ち上げ業務の『時間短縮』に貢献。



Oriental motor

設計・組立・立ち上げ業務の『時間短縮』に貢献

✓設計時間の短縮：部品選定・図面作成

直交ロボットを自作する場合、部品選定・CADデータ収集・金具設計など多くの設計業務が発生します。OVRはCADデータを用意しているためこれらの時間を大幅に短縮できます。

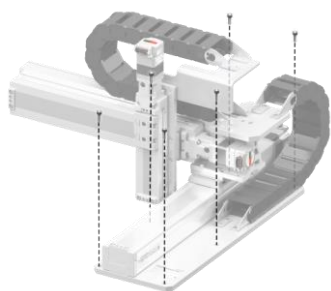
CADデータで設計時間短縮



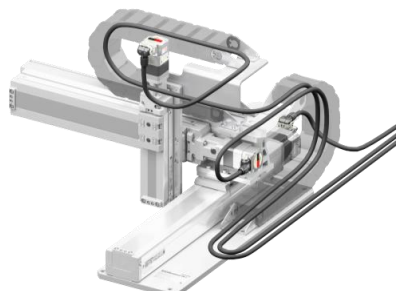
✓組立時間の短縮：組立・配線

組付け状態で納品しますので、開梱後は設置・固定するだけ。またモータは「ABZOセンサ」搭載の *αSTEP* AZシリーズを採用。原点センサやリミットセンサなどの外部センサが不要なので、配線はモータケーブルの3本だけです。

●らくらく設置



●省配線



ABZO (アブゾ) センサ

常時位置情報の管理ができるため、原点復帰運転に必要な外部センサを削減できます。これにより部品コストや配線時間だけでなく、断線・誤検出といったセンサ起因のトラブルを減らせるためトータルコストダウンに貢献します。

バッテリーレス
多回転
アブゾリニア
センサ搭載



✓立ち上げ時間の短縮：セットアップ・プログラミング

ロボットコントローラ MRC01とプログラミングソフト MRC Studioを使うことによって、はじめての方でも30分程度で動かせます。MRC Studioに機構の諸元が登録されているのでセットアップ時間短縮。プログラミングは簡単なパソコン操作で完了。

●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。



仕様・外形図

品名	OVR3AL030030Z10K-C Lタイプ	OVR3AR030030Z10K-C Rタイプ	
軸数	3軸		
入力電圧	DC24V		
可搬質量 [kg] ※1	2.5		
可動範囲 [mm]	X軸 300	Y軸 300	Z軸 100
最高速度 [mm/s] ※2	600	600	600
繰り返し位置決め精度 [mm]	±0.02		
本体質量 [kg]	18.4		
外形図			

※1：加速度1m/s²の時 ※2：可搬質量、加速度によって変わります。

〈ラインアップ紹介〉 オリムベクスタのガントリ/直交ロボット

軸数		2軸		3軸	
メーカー		  高さ54mm. 薄型・フラット構造 	 ※1  高剛性 9kg可搬 高精度 ±0.01mm 	 ※1  高剛性 4.5kg可搬 高精度 ±0.01mm 	
タイプ		平面ガントリ EXCMシリーズ	水平×水平・水平×壁掛け X-Yユニット	水平×壁掛け×上下 X-Y-Zユニット	
ストローク [mm]	X軸	100~2000	508.5	508.5	
	Y軸	110~1000	505	505	
	Z軸	—	—	118.4	
可搬質量 [kg]	水平	~4	~9	—	
	垂直	—	—	4.5	
最高速度 [mm/s]		~2000	~1000	~1000	
繰り返し位置決め精度 [mm]		±0.05/±0.1	±0.01	±0.01	
電源電圧		ACまたはDC	AC	AC	

※1：お客様のご希望に沿ったストロークに変更します。

営業窓口

- 第1営業部 (北海道/東北/関東/甲信越地方担当)
TEL (050) -5445-9709 FAX (03) 5820-5687
- 第2営業部 (東海/北陸/近畿/中国/四国/九州地方担当)
TEL (050) -5445-9710 FAX (06) 6337-0065

技術的なお問い合わせ

TEL (0120) 926-745

オリムベクスタ株式会社

<https://www.orimvexta.co.jp/>

 **オリムベクスタ WEBショップ**