

7軸多関節ロボットを制御できる モーションコントローラ「SANMOTION C」を開発

山洋電気株式会社は、小型で高性能なコントローラ「SANMOTION C S500シリーズ」を開発・発売しました。幅広い分野のさまざまなロボットを制御できるため、お客さまの設備のロボット内製化に貢献します。



特長

1. 多彩なロボット制御機能

制御できるロボット形状は業界トップ*1の15種類。高度な7軸多関節ロボットの制御もできます。さまざまなロボットの軌跡制御や補間動作が簡単に実現できるため、ロボットの内製化に貢献します。

2. IoT化に貢献

EtherCAT, Modbus TCP, OPC UAなど、豊富なオープンネットワークに接続できます。各種デバイスとリアルタイムに情報共有できるため、工場の自動化、IoT化に貢献します。

3. 開発時間の短縮

ロボット制御とマシン制御の開発環境を統合しました。装置全体の動きを1つの開発環境でシミュレーションできるため、装置の開発とメンテナンスの時間を大幅に短縮できます。

4. 装置の省スペース化

当社従来品*2から、体積を約60%縮小しました。限られたスペースにも搭載しやすく、お客さまの装置を小型化できます。

5. 複数軸の高速制御

最大64軸を最短1 ms周期で制御できるため、位置制御の精度を向上できます。

6. ロボットの複数台制御

複数のロボットを同時に制御できるため、組み立てや仕分けなどの工程を1台のコントローラで制御できます。

*1 シーケンス、モーション、ロボット制御が1台でできるデジタル入出力内蔵モーションコントローラとの比較。2021年11月30日現在、当社調べ。

*2 当社従来品モーションコントローラ「SANMOTION C」SMC263X, SMC265Xとの比較。

仕様

型番	SMC520	SMC507	SMC505
ポート	EtherCAT : 1ポート Ethernet : 2ポート USB 3.0 : 1ポート USB 2.0 : 1ポート	EtherCAT : 1ポート Ethernet : 2ポート USB 3.0 : 1ポート RS-232C/RS-422/RS-485 : 1ポート	
ロボット演算周期	1 ms ~	2 ms ~	4 ms ~
最大制御軸数	64		
最大ロボット制御数	4	2	1
おもな対応ロボット	直交ロボット, 水平多関節ロボット, パレタイジングロボット, パラレルリンクロボット 7軸垂直多関節ロボット, 6軸垂直多関節ロボット		—
ネットワーク	EtherCAT, Modbus TCP, OPC UA, HTTP, MQTT, FINS, MC Protocol		
外形寸法 (幅×高さ×奥行)	161.2×124.2×94 mm	83.6×126.5×94.9 mm	
質量	900 g	515 g	500 g

用途

ロボット, 搬送装置, 半導体製造装置など

受注開始日

2022年2月1日

記載されている内容はすべて、2021年11月30日現在の実績です。
「SANMOTION」は山洋電気株式会社の登録商標です。

山洋電気株式会社 本社 〒170-8451 東京都豊島区南大塚3-33-1 電話(03) 5927 1020(大代表) <https://www.sanyodenki.co.jp/>
製品に関するお問い合わせ e-mail: cs@sanyodenki.com 受付時間 9:00~17:00(土,日,祝祭日,当社休日を除く)

●お問い合わせ先