

2021年11月30日

各位

〒170-8451 東京都豊島区南大塚 3-33-1
山洋電気株式会社
マーケティング部 部長 加藤 晃
TEL(03)5927 1434(直通)

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(社長 児玉展全, 資本金 99 億円)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

【価格】

オープンプライス

【製品写真】



リリースに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。

〒170-8451 東京都豊島区南大塚 3-33-1

山洋電気株式会社

営業本部 副本部長 梶 一郎

マーケティング部 部長 加藤 晃

TEL:(03) 5927 1434 FAX:(03) 5952 1603

E-mail: pr@sanyodenki.com