

DC24V駆動

小型多関節ロボットアーム

OVRシリーズ

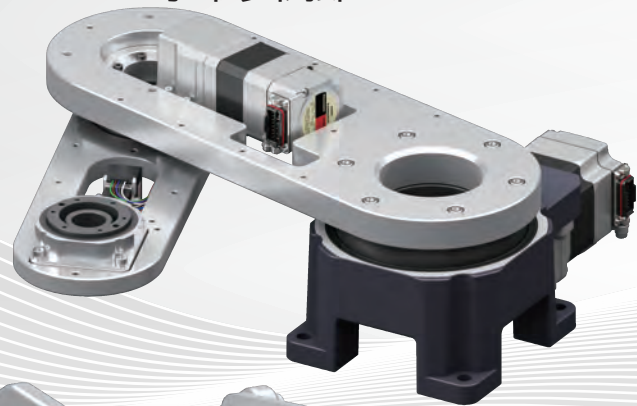
https://www.orimvexta.co.jp/support/specialcontents/ov_robot_lineup/



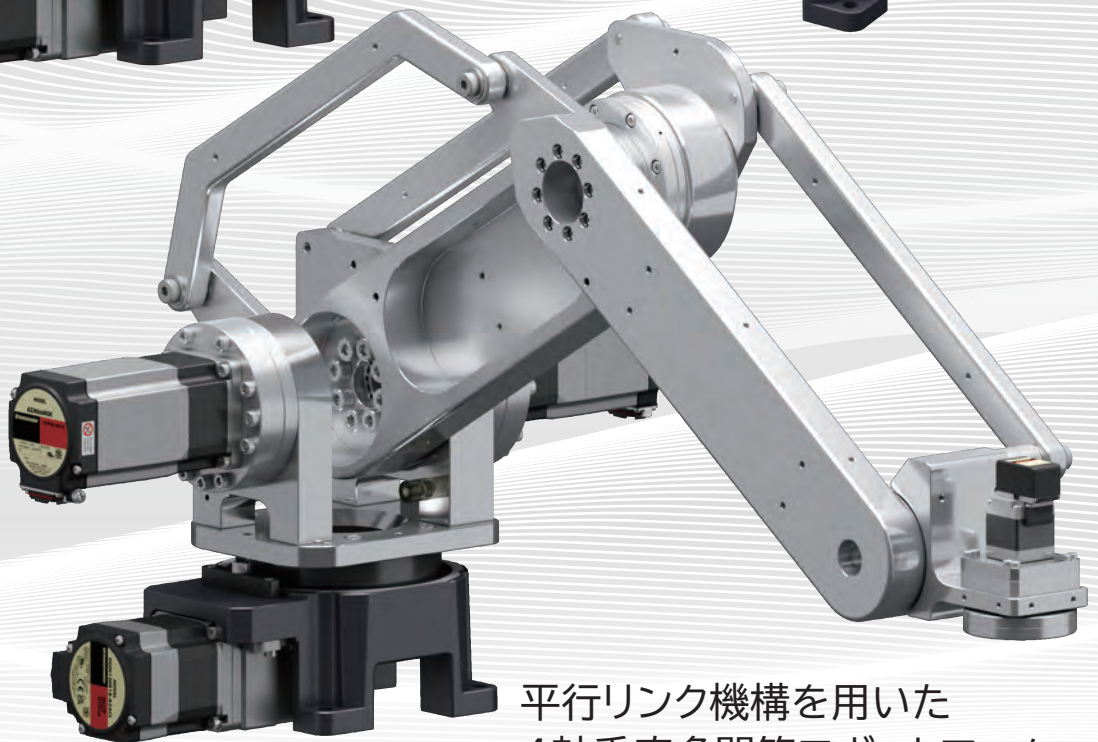
シンプル構造の小型・軽量
垂直多関節ロボットアーム (5軸/6軸)



薄型構造の小型・軽量
水平多関節ロボットアーム



省人化をリーズナブルに実現



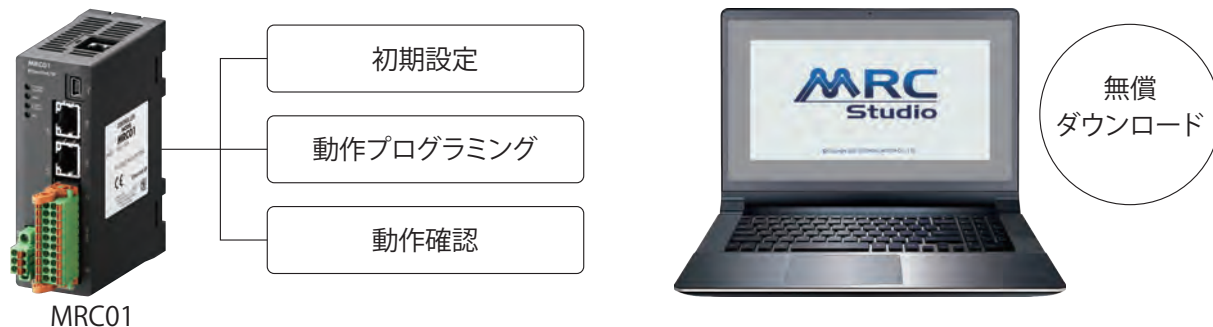
平行リンク機構を用いた
4軸垂直多関節ロボットアーム

OVRの特徴

ロボットコントローラMRC01でかんたん制御

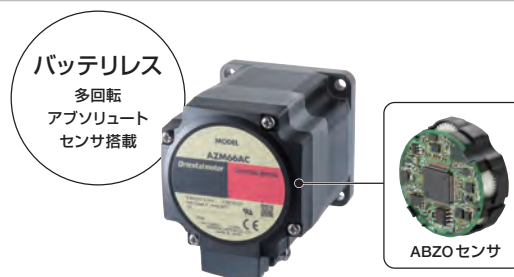
α STEP AZシリーズを採用しているため、オリエンタルモーター製ロボットコントローラMRC01が使用できます。

ロボット制御未経験者でも初期設定であれば10分、プログラム習得で20分、トータル30分もあればプログラミングソフトMRC Studioの使い方をマスターできます。



オリエンタルモーターのAZシリーズを採用

全軸オリエンタルモーター製 α STEP AZシリーズを採用しています。バッテリーレスアブソリュートセンサ搭載のため、外部センサが不要です。カタログ標準品を採用しています。メンテナンスの際もモータを短納期で入手できます。



DC電源入力

駆動部のモータはDC電源入力タイプなので、電源ラインの引き回しが容易でラインへの設置やレイアウト変更にも柔軟に対応できます。AGVIに搭載するなどのバッテリー駆動も可能です。

小型・軽量設計

設置面積は名刺3枚分の130mm×130mm (OVR4088K5-Vは160mm×190mm)。アーム材質もアルミ合金を使用し、軽量化を実現しています。

メンテナンス性バツグン・カスタマイズもおまかせください

モータの入手が短納期でできるほか、お客様でモータの交換が可能なので、メンテナンス負担(コスト・時間)軽減に貢献します。使用モータの変更・アーム長変更・アームへの追加加工など、カスタマイズもご相談ください。

高精度位置決め

繰返し位置決め精度は ± 0.05 mm。高精度が必要な工程の自動化にもお使いいただけます。さらに高精度な位置決め精度が必要な場合にもカスタマイズが可能です。お問合せください。

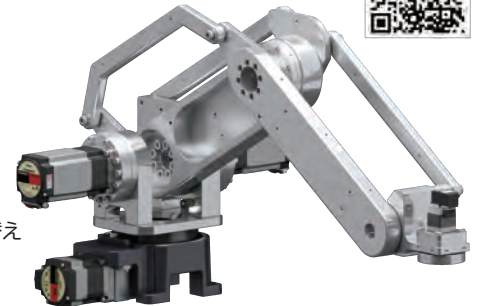
4軸垂直多関節ロボットアーム OVR4048K5-V/OVR4068K5-V/OVR4088K5-V

https://www.orimvexta.co.jp/product_detail/ov_robotarm/



平行リンク機構を採用したロボットアーム

- 平行リンク機構を採用しているためアームの先端は接地面と常に水平を保つことができます。手首軸の角度を変えたい場合はオプション金具によりフリップ軸を追加できます。
- 2つのアームを駆動するモータを下に配置することで関節部分の負担を軽減させ、可搬質量を5kgに上げているのが特長です。
- 最大リーチ長（水平）は480mm、680mm、880mmの3タイプを用意。それぞれのアームを組み替えることもでき、リーチ長の変更（580mm、780mm）にも対応することができます。



5軸垂直多関節ロボットアーム OVR5035K1-V

https://www.orimvexta.co.jp/product_detail/ov_robotarm_5axis/



小型・軽量垂直多関節ロボットアーム

- 本体質量はわずか12.5kgのスタンダードな垂直多関節ロボットアームです。電動スライダと組み合わせたカスタム対応にも最適です。
- 最大リーチ長は350mm（水平）、可搬質量は1kgです。



6軸垂直多関節ロボットアーム OVR6048K1-V

https://www.orimvexta.co.jp/product_detail/ov_robotarm_6axis/



モータ6軸採用により、あらゆる角度からワークへのアプローチ可能

- 手首手前に1軸を追加した6軸垂直多関節ロボットアームです。5軸垂直多関節ロボットアームでは出来なかった角度からのアプローチができます。
- アーム駆動部にハーモニックドライブ®を採用し、モータ6軸採用でも12.5kgと軽量化設計
- 最大リーチ長は480mm（水平）、可搬質量は1kgです。



3軸水平多関節ロボットアーム OVR3041K3-H

https://www.orimvexta.co.jp/product_detail/ov_robotarm_h/



軽量・薄型の水平多関節ロボットアーム

- 質量7.5kg、高さ140mmの軽量・薄型 水平多関節ロボットアームです。ベースを昇降させることにより、一般的なスカラロボットに比べて狭い場所へのアプローチが可能になります。
- 最大リーチ長は410mm、可搬質量は3kgです。

※第3アームはお客様にてご用意していただきます。
オリエンタルモーターの電動グリッパEHシリーズ用の取付金具の用意があります。



品名の見方

OVR 4 048 K 1 - V

① ② ③ ④ ⑤ ⑥

① シリーズ	OVR : OVRシリーズ
② 軸数	3 : 3軸 4 : 4軸 5 : 5軸 6 : 6軸
③ 最大リーチ長 (水平)	035 : 350mm 041 : 410mm 048 : 480mm 068 : 680mm 088 : 880mm
④ 電源電圧	K : DC電源入力仕様
⑤ 可搬質量	1 : 1kg 3 : 3kg 5 : 5kg
⑥ タイプ	V : 垂直多関節 H : 水平多関節

種類と価格

タイプ	軸数	品名	定価
垂直多関節	4	OVR4048K5-V	1,100,000円
		OVR4068K5-V	1,200,000円
		OVR4088K5-V	1,400,000円
	5	OVR5035K1-V	980,000円
水平多関節	6	OVR6048K1-V	1,300,000円
	3	OVR3041K3-H	600,000円

組み合わせドライバ

◇位置決め機能内蔵タイプ

電源入力	品名	定価
DC24V	AZD-KD	42,900円

◇miniドライバRS-485通信タイプ

電源入力	品名	定価
DC24V	AZD-KR2D	37,400円



このほかにも各種ネットワークに対応したドライバをお使いいただけます。

ロボットコントローラ

品名	定価
MRC01	220,000円



上記の組み合わせドライバを使用するとMRC01がご使用いただけます。

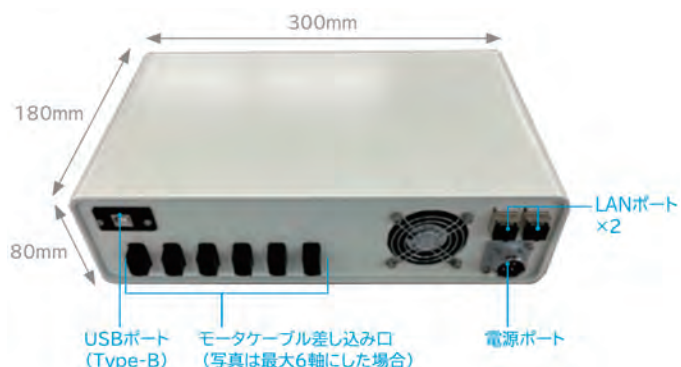
「初期設定」「動作プログラミング」「動作確認」の3ステップで、自作ロボットをかんたんに導入・制御できるロボットコントローラです。上位コントローラからはイーサネットI/Pにて制御出来ます。

ロボットコントローラユニット MRCUシリーズ

ドライバ (最大7台) とMRC01がBOX内に内蔵されたコントローラユニットです。

コネクタを挿してすぐに使えるため、現場での設置、立ち上げ工数削減に効果を発揮します。

軸数	定価
3軸	400,400円
4軸	437,800円
5軸	475,200円
6軸	512,600円
7軸	550,000円



仕様・動作範囲図



https://www.orimvexta.co.jp/product_detail/ov_robotarm/

仕様



品名	OVR4048K5-V	OVR4068K5-V	OVR4088K5-V
軸数	4軸		
入力電圧	DC24V		
最大リーチ長	垂直	729mm	900mm
	水平	680mm	880mm
可搬質量*1	5kg		
標準サイクルタイム*2	0.7sec		
可動範囲*3	S軸(旋回)	±170deg	
	L軸(下腕)	-27~+80deg	
	U軸(上腕)	-58~+35deg	
	R軸(手首旋回)	±180deg	
繰返し位置決め精度*4	±0.05mm		
許容慣性モーメント(手首旋回軸)	0.069kgm ²		
本体質量	16.5kg	17.4kg	26.9kg
設置形式	架台取付け		
定価	1,100,000円	1,200,000円	1,400,000円

*1: 当社評価ワークを搭載した値です。

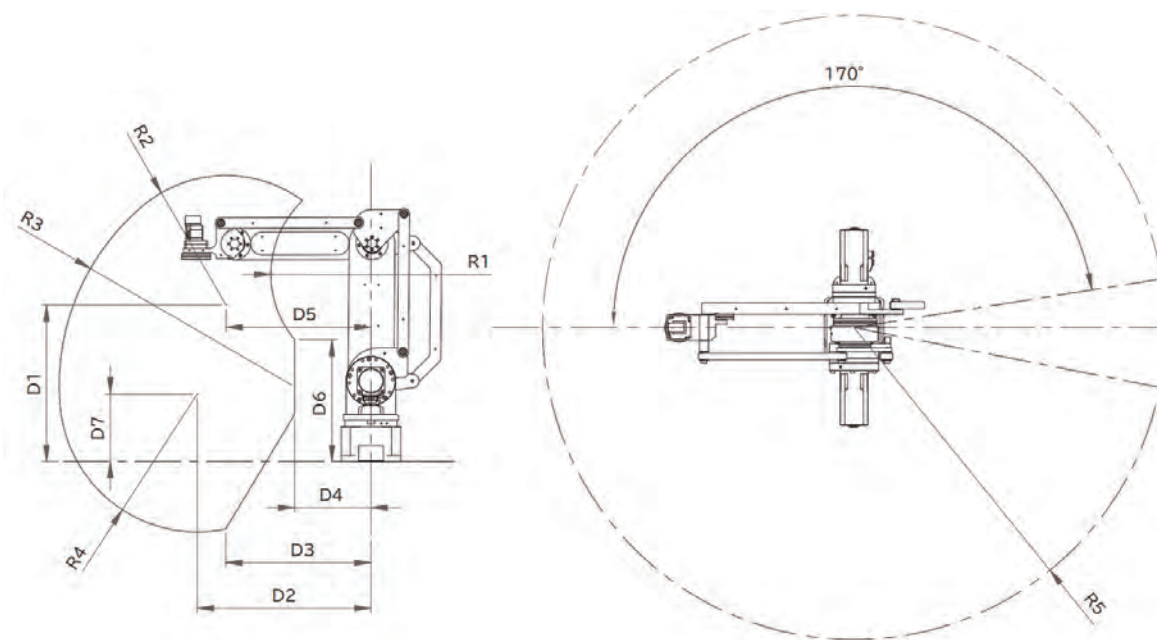
*2: 負荷1kg時、高さ25mm、幅300mmの2点間を往復させるのに要する時間です。オリエンタルモーター製ロボットコントローラMRC01を使用した時のサイクルタイムです。

*3: 設置原点位置(0deg)を基準に±方向に可動できる範囲です。

*4: 各軸減速機の仕様値に基づきます。

*推奨電源容量DC24V 500W

動作範囲図(mm)



品名	R1	R2	R3	R4	R5	D1	D2	D3	D4	D5	D6	D7
OVR4048K5-V	182	240	210	206	480	208	276	242	150	224	225	159
OVR4068K5-V	221	281	508	300	680	342	380	317	175	317	266	148
OVR4088K5-V	400	386	483	386	880	280	496	370	156	473	194	151



https://www.orimvexta.co.jp/product_detail/ov_robotarm_5axis/

仕様



品名		OVR5035K1-V
軸数		5軸
入力電圧		DC24V
最大リーチ長	垂直	631mm (上向き)
	水平	350mm (下向き)
可搬質量*1		1kg
標準サイクルタイム*2		0.9sec
可動範囲*3	S軸 (旋回)	±170deg
	L軸 (下腕)	-55~+105deg
	U軸 (上腕)	-115~+145deg
	Bp軸 (手首縦揺動)	±90deg
	R軸 (手首旋回)	±180deg
繰返し位置決め精度*4		±0.05mm
許容慣性モーメント (手首旋回軸)		0.0134kgm ²
本体質量		12.5kg
設置形式		架台取付け
定価		980,000円

*1: 当社評価ワークを搭載した値です。

*2: 負荷1kg時、高さ25mm、幅300mmの2点間を往復させるのに要する時間です。オリエンタルモーター製ロボットコントローラMRC01を使用した時のサイクルタイムです。

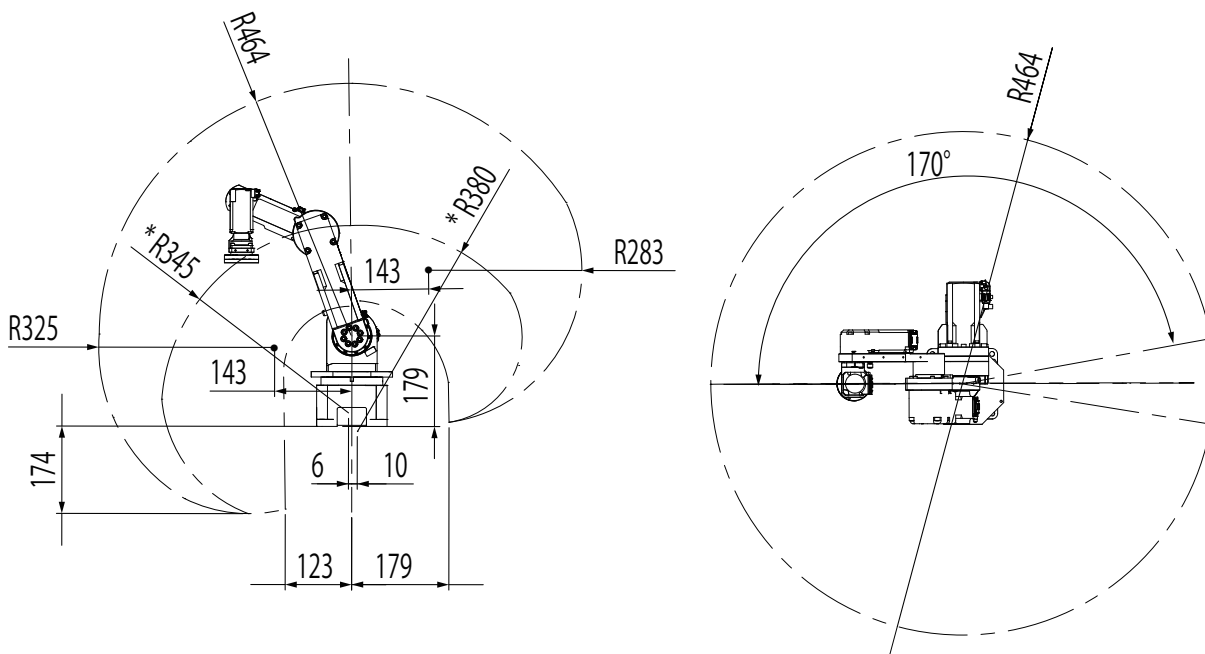
*3: 原点ピン穴に位置決めピンを入れた設置原点姿勢 (L、U、Bp軸垂直姿勢) の状態より可動できる範囲です。

*4: 各軸減速機の仕様値に基づきます。

*推奨電源容量DC24V 600W

*入力電圧DC48Vの駆動で2kgの可搬も可能です。駆動パターンについてはご相談ください。

動作範囲図 (mm)



※印の数値は手首軸を下向きにした場合のリーチ長を現わしています。



https://www.orimvexta.co.jp/product_detail/ov_robotarm_6axis/

仕様



品名		OVR6048K1-V
軸数		6軸
入力電圧		DC24V
最大リーチ長	垂直	735mm (上向き)
	水平	568mm/480mm (下向き)
可搬質量*1		1kg
標準サイクルタイム*2		0.7sec
可動範囲*3	S軸 (旋回)	±170deg
	L軸 (下腕)	-59~+108deg
	U軸 (上腕)	-134~+150deg
	Bp軸 (手首横揺動)	±180deg
	R軸 (手首縦揺動)	-106~+117deg
	T軸 (手首旋回)	±180deg
繰返し位置決め精度*4		±0.05mm
許容慣性モーメント (手首旋回軸)		0.069kgm ²
本体質量		12.5kg
設置形式		架台取付け
定価		1,300,000円

*1: 当社評価ワークを搭載した値です。

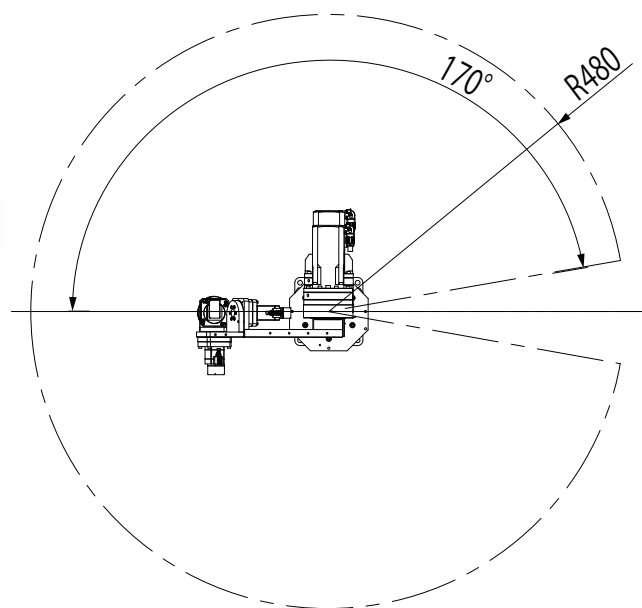
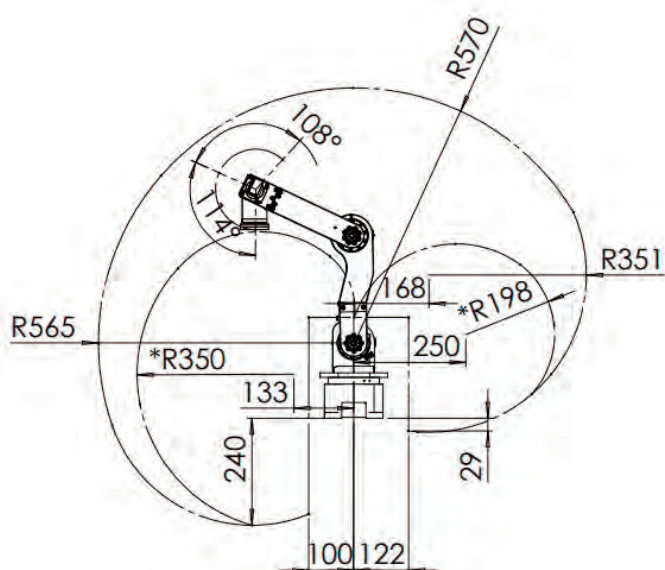
*2: 負荷1kg時、高さ25mm、幅300mmの2点間を往復させるのに要する時間です。オリエンタルモーター製ロボットコントローラMRC01を使用した時のサイクルタイムです。

*3: 原点ピン穴に位置決めピンを入れた設置原点姿勢の状態より可動できる範囲です。

*4: 各軸減速機の仕様値に基づきます。

*推奨電源容量DC24V 600W

動作範囲図 (mm)



※印の数値は手首軸を下向きにした場合のリーチ長を現わしています。



https://www.orimvexta.co.jp/product_detail/ov_robotarm_h/

仕様



品名		OVR3041K3-H
軸数		3軸
入力電圧		DC24V
アーム長	第1アーム	230mm
	第2アーム	180mm
可搬質量*1		3kg
可動範囲*2	第1軸	±170deg
	第2軸	±140deg
最大速度	第1軸	300deg/s
	第2軸	300deg/s
	第3軸	720deg/s
	合成 (TCP)	1000mm/s
繰返し位置決め精度*3		±0.05mm
許容慣性モーメント		0.026kgm ²
本体質量		7.5kg
設置形式		架台取付け/天井取付け
定価		600,000円

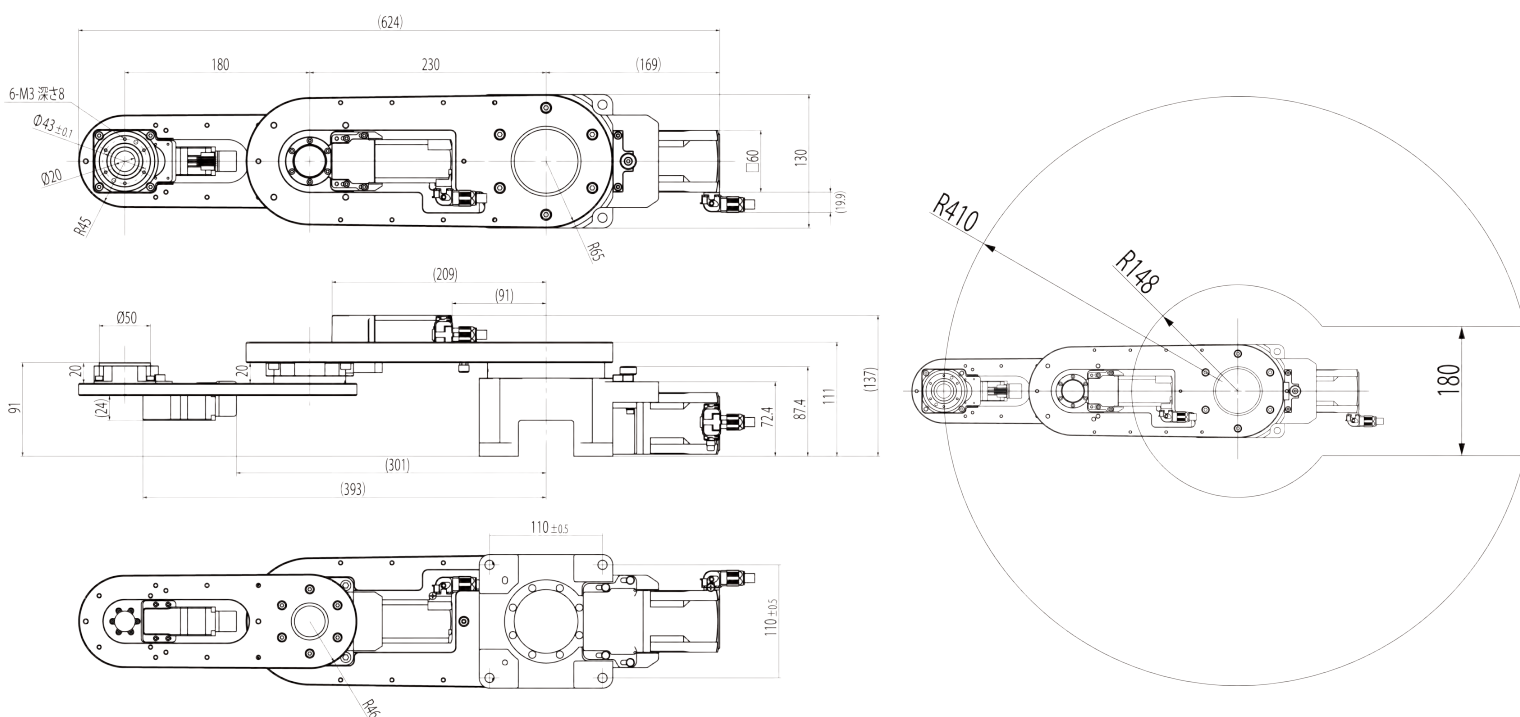
*1: 当社評価ワークを搭載した値です。

*2: 原点ピン穴に位置決めピンを入れた設置原点姿勢の状態より可動できる範囲です。

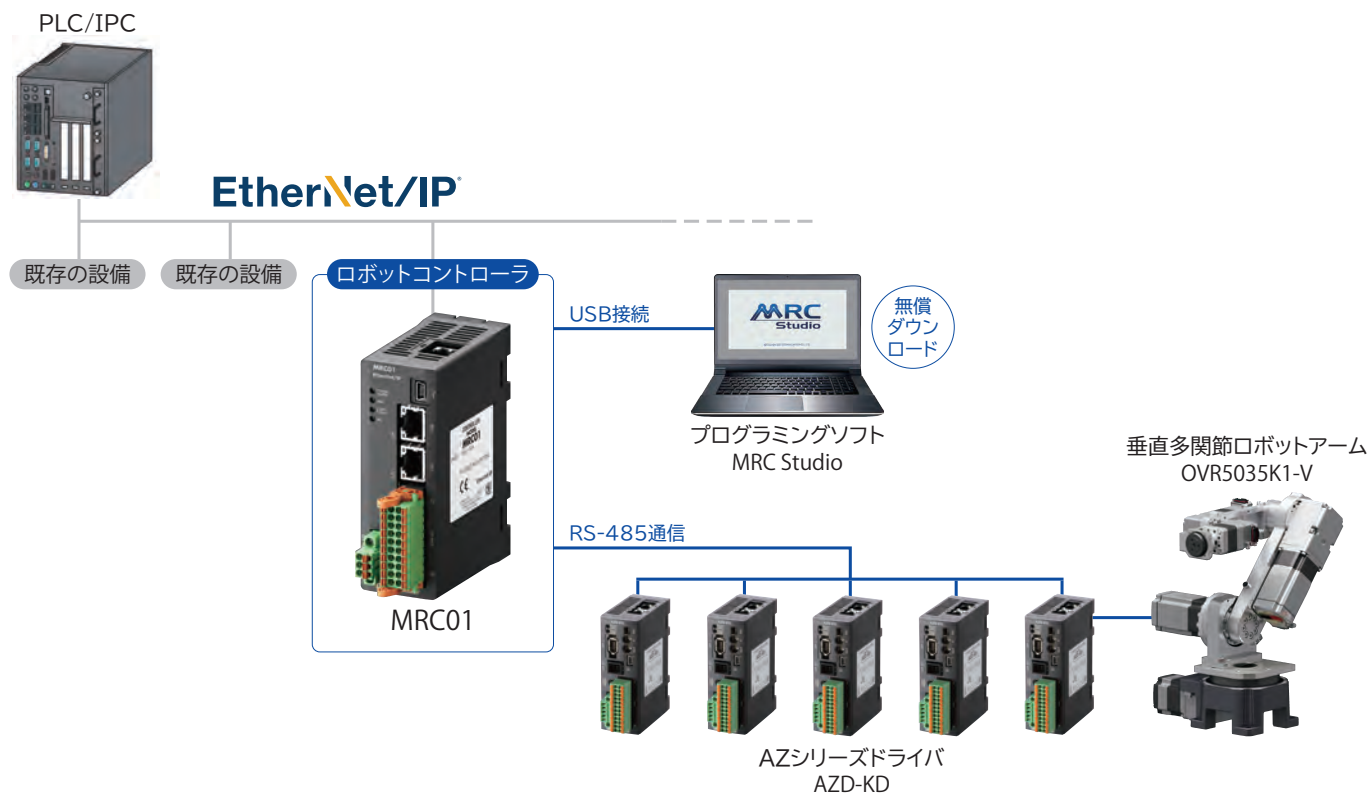
*3: 各軸減速機の仕様値に基づきます。

*推奨電源容量DC24V 170W

外形図・動作範囲図 (mm)



システム構成例



構成価格例

WEBショップ価格に基づく参考価格です(※は定価)。

	製品名	数量	価格	小計
ロボットアーム	OVR5035K1-V	1	980,000円*	980,000円
ロボットコントローラ	MRC01	1	187,000円	187,000円
ドライバ	AZD-KD	5	36,460円	182,300円
	CC020VZF2	1	3,740円	3,740円
モータドライバ間ケーブル(2mケーブルの場合)	CCM020Z1DFR	2	11,730円	23,460円
	CCM020Z1CFR	2	9,100円	18,200円
				合計 1,394,700円

この他にDC電源とエンドエフェクタが必要になります。

約10分でかんたんセットアップ

ロボットコントローラ MRC01

Orientalmotor

https://www.orientalmotor.co.jp/support/specialcontents/MRC01_review/



「初期設定」「動作プログラミング」「動作確認」の3ステップで、ロボットをかんたんに導入・制御できるロボットコントローラです。オリエンタルモーター製αSTEP AZシリーズ/AZシリーズ搭載 電動アクチュエータ、またはこれらによって構成されたロボットにお使いいただくことができます。



ロボットコントローラ MRC01



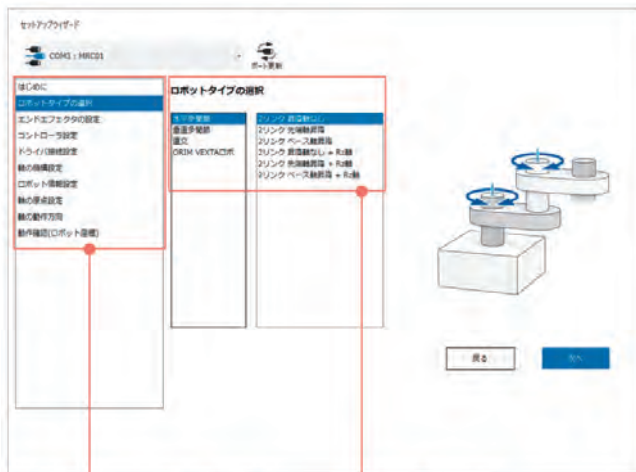
プログラミングソフト MRC Studio

はじめてでも、かんたんセットアップ+データ設定

ロボットの初期設定から動作プログラムまで、かんたんに設定できるプログラミングソフト MRC Studioをご用意。

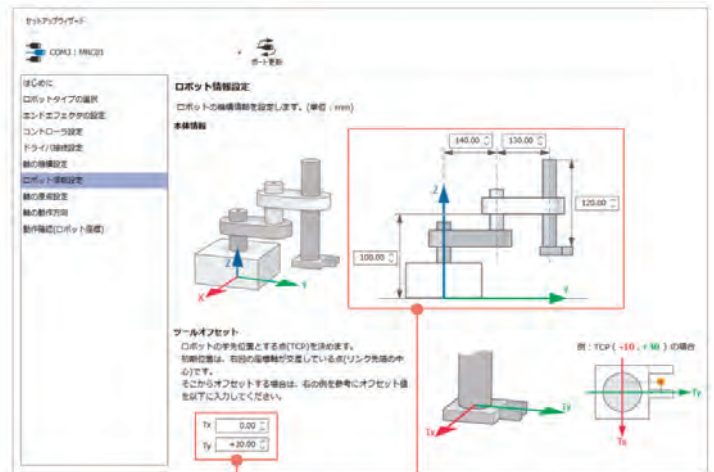
ロボットタイプの選択や機構情報の入力など、一連の初期設定はウィザード形式。イラストを見ながらガイダンスの指示に従ってはじめてでもかんたんに設定可能です。また運転データの設定もコマンドを選んで値を入力するだけなのでかんたんです。

■手順に従って設定



ウィザードメニューに従ってロボットタイプの初期設定をすすめます。選択します。

■ロボットのイラストを見ながら、アームの長さなどの寸法を入力

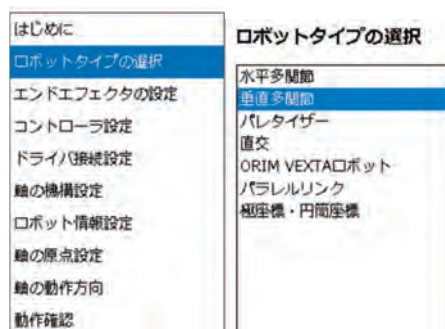


寸法は、イラスト内の入力欄に直接入力します。

トータル55機構 1台でさまざまなロボットに対応

水平多関節・垂直多関節・直交ロボットのさまざまな機構に対応できます。

工程改善やラインの増設などでロボットタイプが変更した場合でも、同じ使い勝手で設定できるため立ち上げ時間短縮に貢献します。



ロボットタイプの選択 → ORIM VEXTAロボット

からOVR垂直多関節ロボットアームを選択できます。アームの長さなど寸法データがあらかじめ設定されているのでセットアップ時間が短縮できます。



OVR5035K1-V

OVR4068K5-V









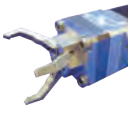




「つかむ」も「吸着」も見つかる! エンドエフェクタ

<https://www.youtube.com/watch?v=23BMgCvqK4c>



オリムペクスタでは5メーカー13シリーズ以上の豊富なエンドエフェクタをラインアップしています。
「電動」も「空圧」も、「つかむ」も「吸着」も、お探しのエンドエフェクタがきっと見つかります。

電動仕様

メーカー	 オリエンタルモーター※1			 THK※1	 ミューラボ※1	 フェスト
シリーズ	2つ爪タイプ  EH3-AZAKH	2つ爪タイプ  EH4-AZAKH	3つ爪タイプ  EH4T-AZAKH	 EG	 μ dynamics Gripper	 EHPS-RA1※2
最大把持力 (N)	7	25	50	102	20	462
許容荷重 (N)	2	5	15	—	—	—
最大ストローク (mm)	15	25	φ24	30	φ40	32
繰り返し位置決め精度 (mm)	±0.02	±0.02	—	±0.01	±0.01	≤0.01
質量 (kg)	0.2	0.38	0.38	0.79	0.3	0.904
製品動画	 動画はこちら▶		 動画はこちら▶	—	 動画はこちら▶	—

空圧仕様

メーカー	 マシン エンジニアリング			 フェスト			
シリーズ	 MEPAC	 DHDS	 DHPS	 DHEF-RA1※2	 DHEB	 OGGB	 OVEL-RA1※2
	2爪チャック	3爪チャック	2爪チャック	ゴム製キャップがなじみながら把持	ゴムが外側に变形して内径把持	ベルヌーイグリッパ(吸着)	真空技術の応用で吸着
最大把持力 (N)	37	840	970	—	1000 (保持力)	—	—
許容荷重 (N)	—	—	—	9.8 (目安)	50	75	60 (目安)
最大ストローク (mm)	12	6 (爪1本あたり)	25	66	85 (最大径)	—	—
繰り返し位置決め精度 (mm)	±0.01	≤0.04	≤0.02	—	—	—	—
質量 (kg)	0.094	0.932	1.345	0.553	0.8	0.348	0.3
製品動画	 動画はこちら▶	—	—	 動画はこちら▶	 動画はこちら▶	 動画はこちら▶	—

※1: モーターはオリエンタルモーター製αSTEP AZシリーズです。

※2: ISO 9409-1 (JIS B 8436) に準拠した取付インターフェースが付属されます。

周辺機器・オプション

垂直多関節ロボットアーム用 電動グリッパEHシリーズ取付けオプション

OVRシリーズ垂直多関節ロボットアームはエンドエフェクタ取付部にメカインターフェース2番:ISO9409-1-31.5-4-M5に準拠しています。
オリエンタルモーター製ロボット用取付フランジを使用することにより電動グリッパEHシリーズを取り付けることができます。

品名	定価
P3F1 (EH3-AZAKH用)	16,000円
P3F2 (EH4-AZAKH, EH4T-AZAKH用)	16,000円

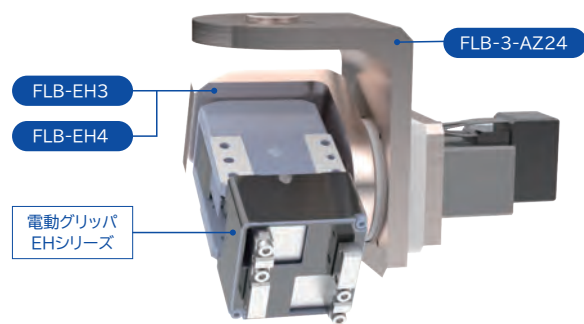


Orientalmotor

OVR4048K5-V、4068K5-V、4088K5-V用 フリップ軸取付金具

OVR4048K5-V、4068K5-V、4088K5-Vは平行リンク機構を採用しているため、常にロボットアームの先端は水平に保たれます。
手首軸の角度を変えたい場合はオプション金具FLB-3-AZ24とFLB-EH3またはFLB-EH4を用いてオリエンタルモーター製電動グリッパEHシリーズを取り付けることができます。

品名	定価
FLB-3-AZ24	39,500円
FLB-EH3 (EH3-AZAKH用)	29,000円
FLB-EH4 (EH4-AZAKH, EH4T-AZAKH用)	29,000円



グリッパフィンガ DHASシリーズ

魚の尾びれにヒントを得た構造のグリッパフィンガ。
優しく掴み振動させずに運び衝撃を与えずに置く:柔軟で適応性のあるグリッパフィンガ DHASは様々な形状のワークをグリップできます。



FESTO

ビジョンセンサ

ビジョンセンサを使ったワークの判別をし、ロボットで仕分けるなどの動作もシステムで提案いたします。



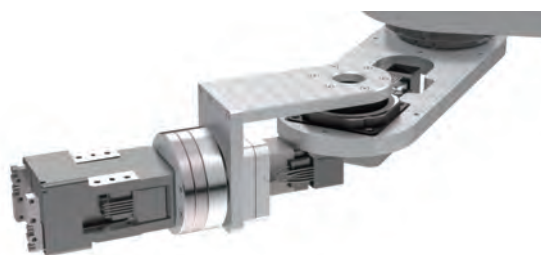
MITSUBISHI ELECTRIC
Changes for the Better

水平多関節ロボットアーム用オプション

OVRシリーズ水平多関節ロボットアームOVR3041K3-Hに使用する取付金具のご用意があります。



DRシリーズによって上下動、グリッパとしてEHシリーズを取り付けた例。



先端のグリッパEHシリーズをハーモニックドライブ®/AZシリーズによって反転軸を取り付けた例。



ベースごと上下させた例。
ベースを上下させることによって、先端はグリッパのみの搭載となるため、より狭い場所へのアプローチが可能になります。



電動アクチュエータ（FESTO製EGCシリーズ、THK製SKRシリーズ）に取り付ける金具を用意しています。

ロボットカバー

水や油などの環境対策に。ロボットの活用範囲を広げる「ロボットカバー」を用意しました。水や油の飛沫、溶接工程の火花（スパッタ）、クリーンルームに影響を与えない低発塵など用途に応じてお選びいただけます。



低発塵タイプ

防水タイプ

耐熱タイプ

コンプレッサ

小型・省エネ・静音コンプレッサ

オリエンタルモーター製ブラシレスモーターを搭載

DC24V入力タイプはBLHシリーズ、AC入力タイプはBMUシリーズを搭載しております。

最大吐出圧力	0.3~0.5MPa	質量	8.0kg
空気タンク容量	1.3L	外寸	140×250×285mm



株式会社 坂製作所



CASE A 社様

金属加工

曲がり調整装置へバー材を投入する作業。
人手不足解消のため自動化したい。

ご採用いただいた製品

OVR5035K1-V	1台
AZD-KD	6台
MRC01	1台
EH4-AZAKH	1台 (電動グリッパ)
フィングリッパ (爪) DHAS (フエスト製)	

お客様の声

- **スピーディーな対応がポイント。**最初に問い合わせをした後、**ワークを送ってすぐに使用状況を再現したテスト**を行ってくれた。またその様子を動画で送ってくれたのを見て納得できたので採用を決めた。
- **DC24V仕様なので、直流電源を使えば単相100/200V、三相200Vなどさまざまな電源に対応できる点も良かった。**
- **本体98万円という低価格も手を出しやすかった。**

CASE B 社様

自動車製造

バケットで供給される部品(数百g程度)を加工機や組立工程に投入する。これまでは作業者が行っていたが無人化したい。

ご採用いただいた製品

OVR4068K5-V	1台
AZD-KD	4台
MRC01	1台
エンドエフェクタはマグネットをお客様が用意	

お客様の声

- **自分達の手で保守交換できる点**が採用のポイント。故障した場合にロボット本体をまるごと交換する必要はなく自分達で対応でき、コストを抑えることができる。
- スカラロボットよりもZ軸方向の可動範囲が広いので、**狭い場所でも自在にピッキングが可能。**
- **平行リンク機構により常時部品を水平にした状態で安定搬送**できる点が良かった。また用途的にも高価な6軸以上の多関節ロボットは不要だった。

CASE C 社様

ボールベアリング製造

小型ボールベアリングの
梱包用ケースの移載。

ご採用いただいた製品

OVR5035K1-V	1台
AZD-KD	6台
MRC01	1台
EH3-AZAKH	1台 (電動グリッパ)

お客様の声

- **現場でモータ交換ができる**ことが一番のポイント。一般的なロボットメーカーの場合は故障時にロボット本体の返却が必要。しかし、現場でモータ交換ができるならその分の手間やコストを削減できる。
- ロボットアームの**貸出機(無償)**で実際に動かしてみたことで**使用イメージがわいた**ことも大きかった。

CASE D 社様

加熱装置製造

IH加熱装置の
製造工程の自動化。

ご採用いただいた製品

OVR5035K1-V	1台
AZD-KD	6台
MRC01	1台
EH3-AZAKH	1台 (電動グリッパ)

お客様の声

- 溶接などの危険な作業や単純作業などをロボットで自動化する構想があった。当初は自作する方向で進めていたが設計ノウハウがなく、時間もないので購入を検討していた。
- 自作を検討していた際に、**ロボットコントローラMRC01がかんたんで良さそうだと**感じていたため、MRC01が使えるOVRに決めた。どんなところでロボットが使えるか色々試してみて、いつかロボットを自作する際の参考にしたい。

垂直多関節ロボットアーム活用例

OVRの動作を動画にてご覧いただけます



ORIM VEXTA Channel

▶ 高精度位置決め例



ロボットの実力を確認する目的で実験した際の動画

<https://m.youtube.com/watch?v=xUeqMGbU0JY>

▶ カスタム対応例



OVR5035K1-Vを電動スライダに載せて、可動範囲を拡大した例

<https://youtu.be/kVR7wiMHGHw>

▶ 自動検査ラインデモ



PLC・外部センサを使わずに設計した自動検査ラインのイメージ

<https://youtu.be/PvQfS0NB4mo>

▶ カメラ+ロボットの応用例



カメラとロボットを使って箱詰め作業の省人化ラインをイメージ

<https://www.youtube.com/watch?v=cLIMrfIXVfg>

▶ バー材の移載事例



エンドエフェクタの爪を工夫しバー材(長物)を安定して移載

<https://www.youtube.com/watch?v=kpN6vlcqOuc>

▶ 関節用モータ交換作業



お客様でも交換できる構造を採用。実際の交換作業を動画でご紹介

<https://youtu.be/Qst5v63C1v0>

▶ ロボットカバー装着例



食品機械/クリーンルーム/溶接・工作機械向けの3タイプをラインアップ

<https://youtu.be/MDIU0kg6r0c>

▶ パレタイジング動作例



ロボットコントローラMRC01のパレタイジング機能を3つ爪電動グリップで動作

<https://youtu.be/FDjxOem2mmI>



オンライン 相談



オリムベクスタ本社に
ロボットアームを設置しております。
お越しただかなくても、
オンラインで接続し、
動作を見ていただくことができます。

実機テスト



あらかじめお客様の
実現したい動きを教えていただき、
オリムベクスタ本社の
ロボットアームにて
動作を見ていただくことができます。

貸出パック



4軸、5軸垂直多関節ロボットアームの
お客様貸出用セットを用意しております。
ロボットコントローラMRC01も
含まれておりますので、お客様の現場で購
入前に動作を確認することができます。

プログラム サポート



装置や工程に適したコントローラの設定や
タッチパネルのサンプル操作画面を
お客様に代わって制作します。
また、お客様がデータの変更や追加が行えるように、
使い方についてもサポートします。

- 装置や工程にあわせたタッチパネルの画面設計
- シーケンスプログラム作成のサポート
- 使い方やデータのアップデートに関するレクチャー
※このサービスは有償となります。費用についてはお問合せください。

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

WEBサイトでも、お問い合わせやご注文を受け付けています。

オリムベクスタ株式会社は、オリエンタルモーターのグループ会社です。

2023年11月制作 このパンフレットの記載内容は、2023年11月現在のものです。
©Copyright ORIMVEXTA CO., LTD. 2023 23Y Z OV-97-7