



協働ロボットによるハンドリングシステム

ロボット導入時の課題

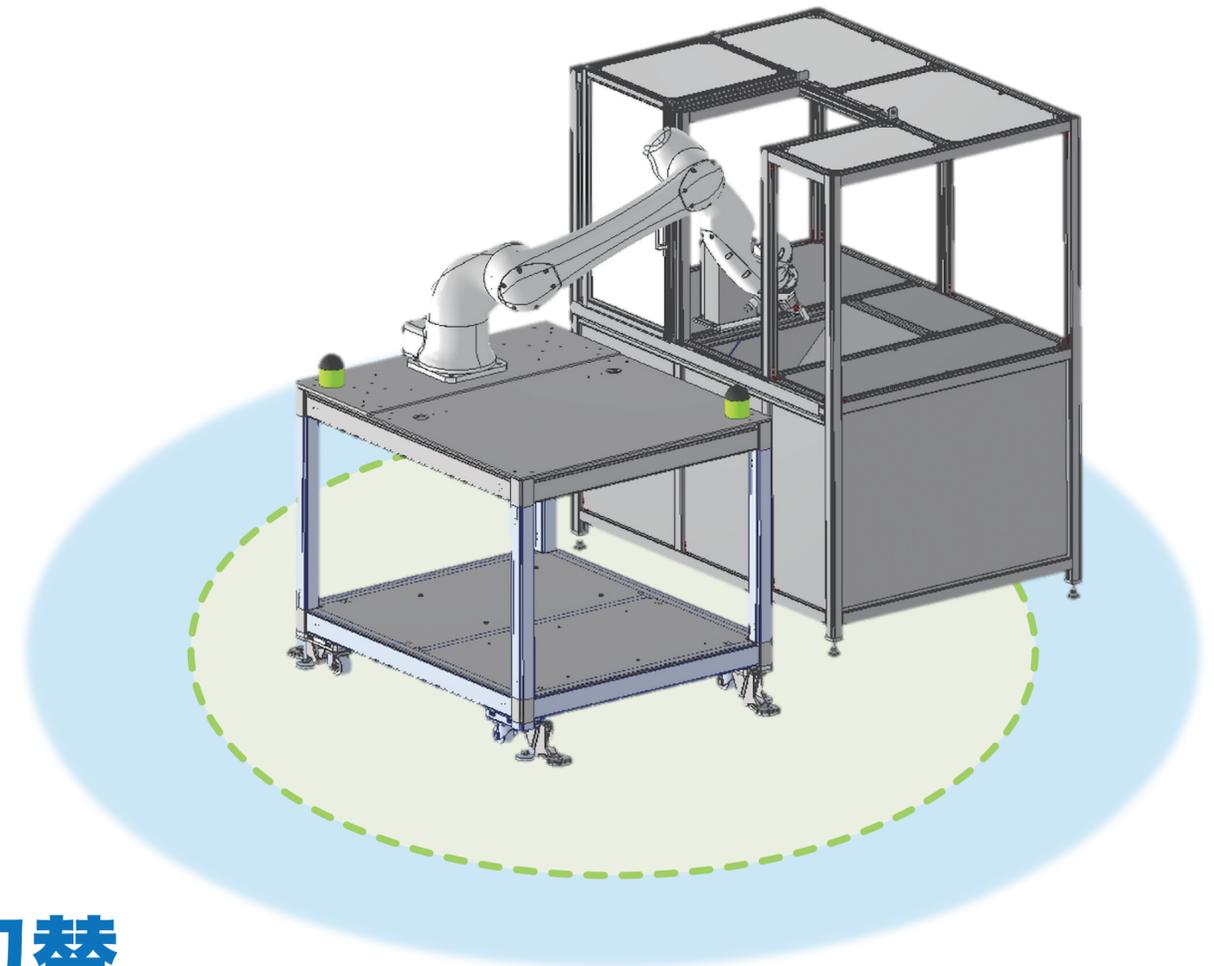
- ・産業ロボット:安全柵など大幅な設備変更が必要
- ・協働ロボット:動作速度が遅く、生産性向上が困難

既存の設備を有効活用

- ・安全柵の設置が不要
- ・追加設備を最小限に抑える

状況に応じて動作モードを自動切替

- ・セーフティレーザスキャナで周囲の状況を監視
- ・作業者の接近を検知すると高速動作から低速動作にモード切替



中文

English
Edition



ハンドリング用途に最適な協働ロボット

ハンドリング用途に最適

- 12kg可搬
- アプリケーションケーブル内蔵
- 1.4m越えのロングリーチ
- 各軸の動作範囲を拡大(VC4比較)
- アーム手先の横幅を抑えたデザイン

高い安全性

- 挟み込みを防ぐアーム形状
- 接触時の衝撃を緩和する角の無いデザイン



FD-VC12

クラス最高レベルの動作速度

高速モード：最大 2,500mm/s 以上

低速モード：最大1,000mm/s

中文



English Edition

