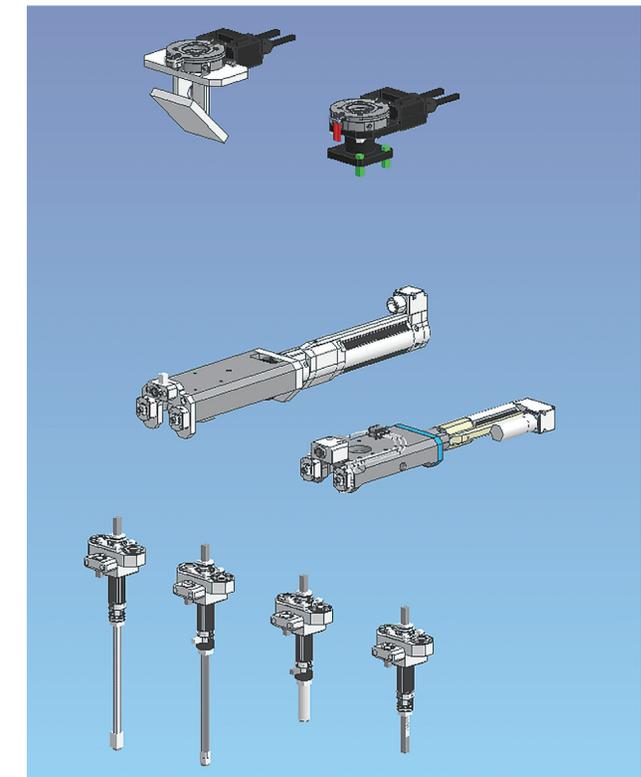


ねじ締めロボットシステム

ねじ締め現場での課題

- ・ 固定用ボルトや沈みプラグなどの種類の異なるねじが存在している
- ・ 不良品を出さないため、締結トルク確認や締結角度管理が必要

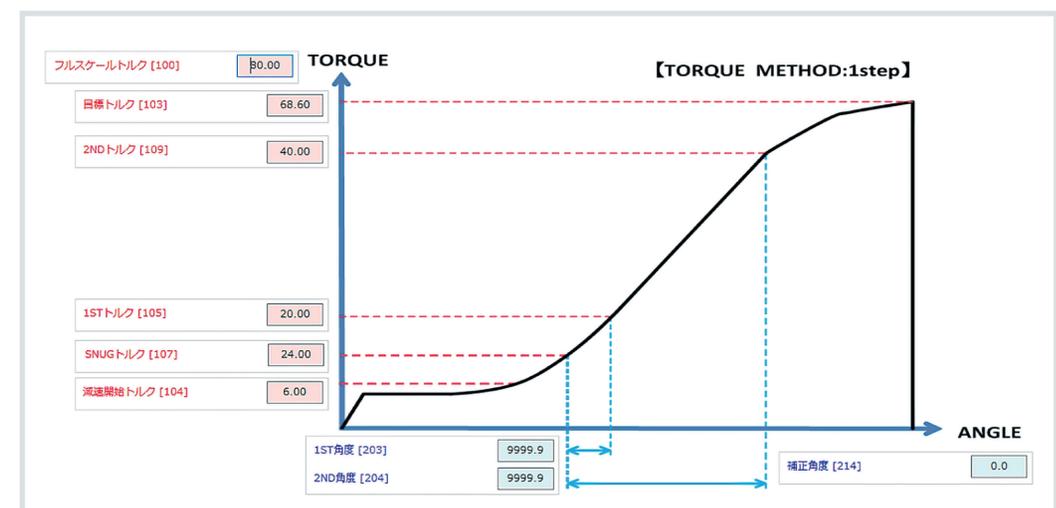


ツールの組み合わせ自在

- ・ サーボ機器対応ツールチェンジャと
弊社独自のビットチェンジシステムで多彩なねじに対応可能

各種締付データを記録・判定

- ・ 締結トルクの過不足を検出
- ・ ワークデータと紐づけてトレーサビリティ対応可能



中文



English Edition



ケーブル内蔵中可搬ロボット「FD-B26」

中空構造のアーム内にケーブル類を内蔵

- ・ ショルダ部と手首軸にケーブル類を内蔵できる中空構造ケーブルの飛び出しによる周辺装置との干渉を回避

外部機器との連携が容易

- ・ ベースからショルダのコネクタボックスまで各種信号線や配管を標準装備。幅広いツールに対応。

用途多彩

- ・ 溶接やワーク搬送、ねじ締めなどの各種ツールを取り付けるのに十分な可搬質量26kgを確保。



ケーブル内蔵
中可搬ロボット
FD-B26

中文



English
Edition



協働ロボット + マイクロナットランナー

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



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

マイクロナットランナー

- 業界最小、最軽量のナットランナー
- 超小型トルクトランスデューサを搭載し、高精度締付けを保証

中文



English Edition

