



基于协作机器人的搬运系统

机器人导入的课题

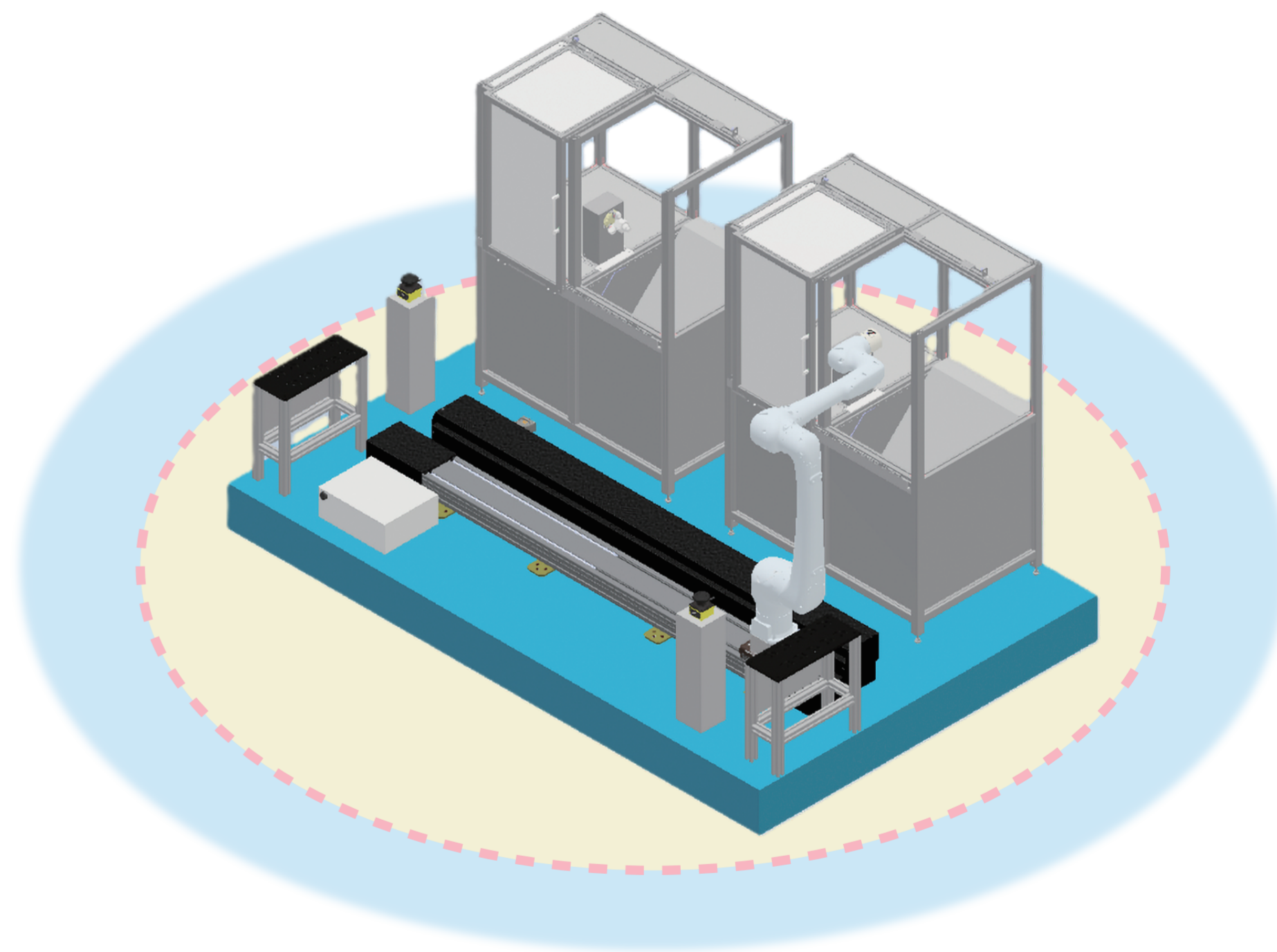
- 需大幅改造设备(如安装安全围栏)
- 协作机器人动作速度较慢,难以提升生产效率

有效利用现有设备

- 无需设置安全栅栏
- 将新增设备控制在最小限度

根据情况自动切换运行模式

- 通过安全激光扫描仪监测周围环境
- 检测到操作人员接近时,从高速模式切换至协作模式





实现生产效率提升与空间节约的协作机器人系统

适用于多种场景的协作机器人 FD-VC8

适用于多种用途

- 承载重量达传统机型的两倍(8kg)
- 内置应用电缆,布线轻松便捷
- 超1.5米 同负载最长级别的超长臂展
- 大幅扩展活动范围
- 机器人末端标配操作按钮

安全性高

- 防夹伤臂部造型
- 采用无棱角设计,减轻接触时的冲击

NEW



FD-VC8



专为协作应用设计的小型控制器

小型化・通用化

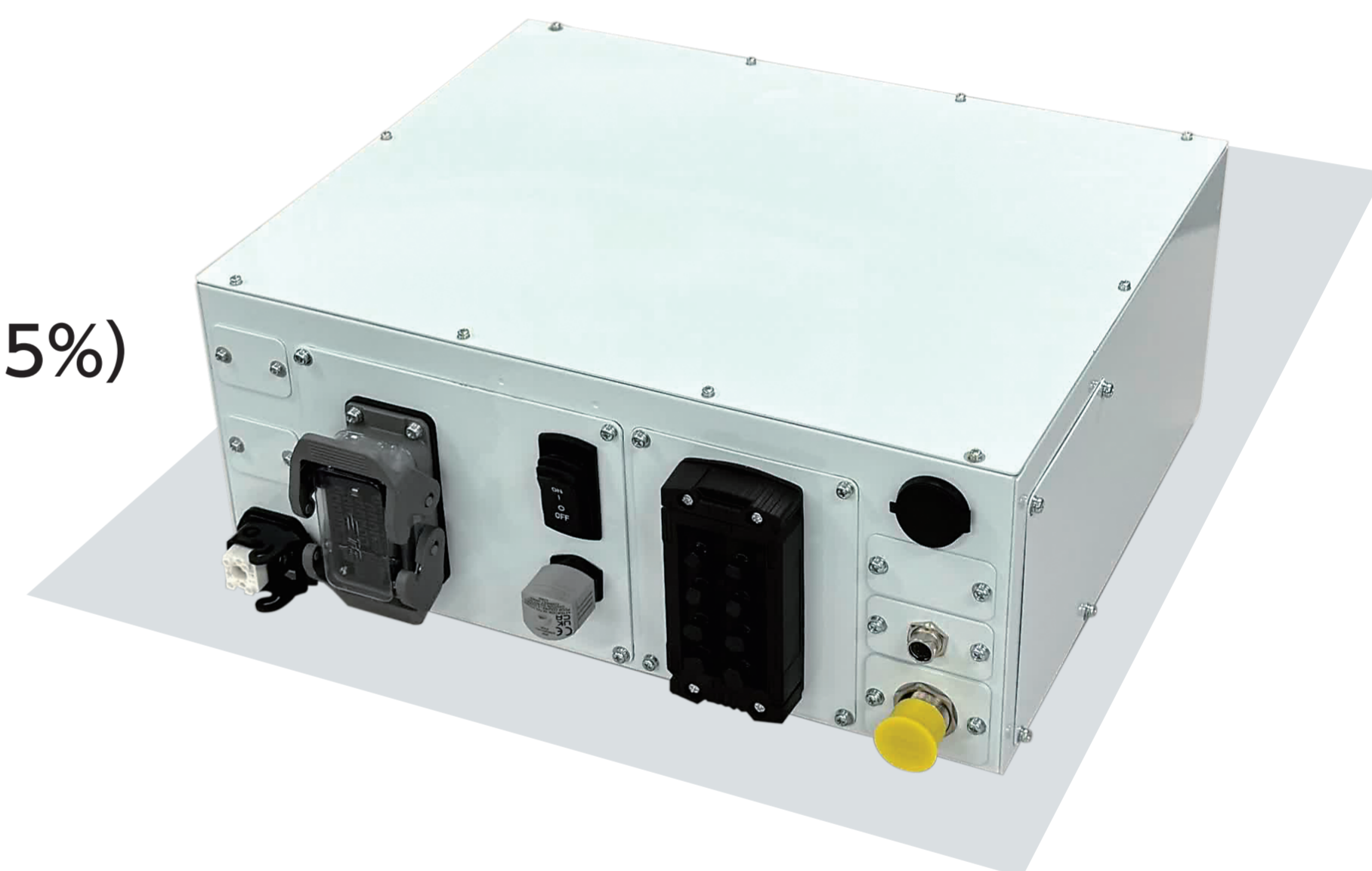
- 单相交流100V-240V
- 实现业界最小级别的微型化(较本公司传统产品体积缩减75%)
- 单台控制器可控制外部2轴

简易示教・便捷功能

- 高速/协作模式切换功能大幅提升生产效率
- 搭配平板TP实现简易示教
- 电力监测功能实现耗电量可视化

高安全性

- 支持无安全栅栏的外部轴系统
- 安全标准中最高等级的停止功能※作为标准配置



新型小型控制器

※ Cat4 Ple 等级紧急停止功能