



協働ロボットによるハンドリングシステム

ロボット導入の課題

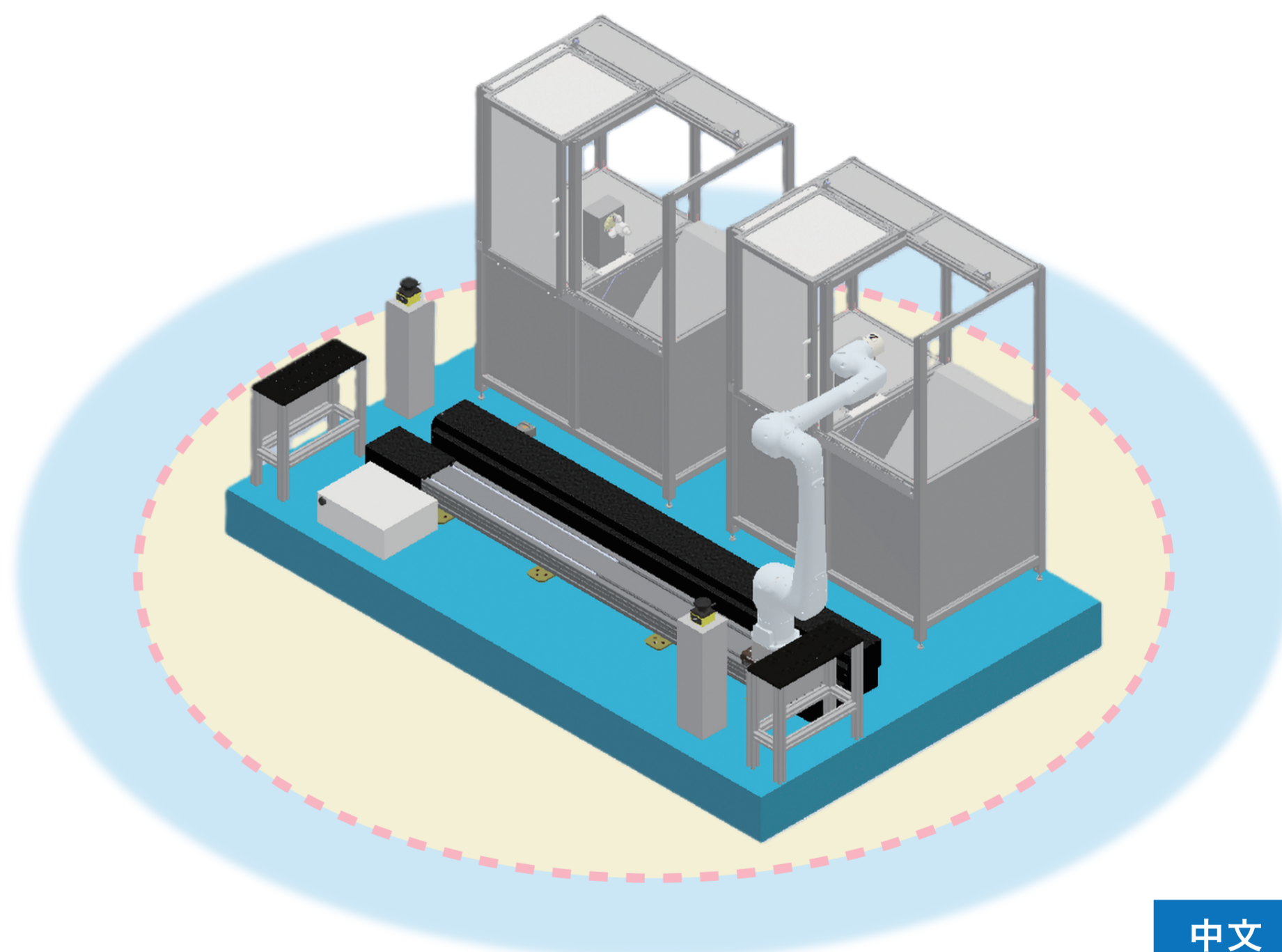
- 安全柵など大幅な設備変更が必要
- 協働ロボットは動作速度が遅く、生産性向上が困難

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モードから協働モードに切替



中文



English Edition



様々な用途に活用可能な協働ロボット FD-VC8

様々な用途に活用可能

- 従来機から2倍の可搬重量(8kg)
- アプリケーションケーブル内蔵で配線らくらく
- 1.5m超え 同可搬最長クラスのロングリーチ
- 従来機種から可動域を大幅に拡大
- ロボット先端に操作ボタンを標準搭載

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



中文



English Edition





協働用途に最適な小型コントローラ

小型・汎用化

- 単相AC100V-240V
- 業界最小クラスの小型化を実現(当社従来比体積75%減)
- コントローラ1台で外部2軸まで制御可能

簡単教示・便利機能

- 高速／協働モード切換機能で生産効率大幅UP
- タブレットTPと組み合わせた簡単教示
- 電力モニタ機能で消費電力を可視化

高い安全性

- 安全柵レスの外部軸システム対応
- 安全規格の中で最高クラスの停止機能※を標準搭載



新小型コントローラ

※ Cat4 Pleの非常停止

中文



English Edition

