



协作机器人搬运系统

引入机器人时面临的挑战

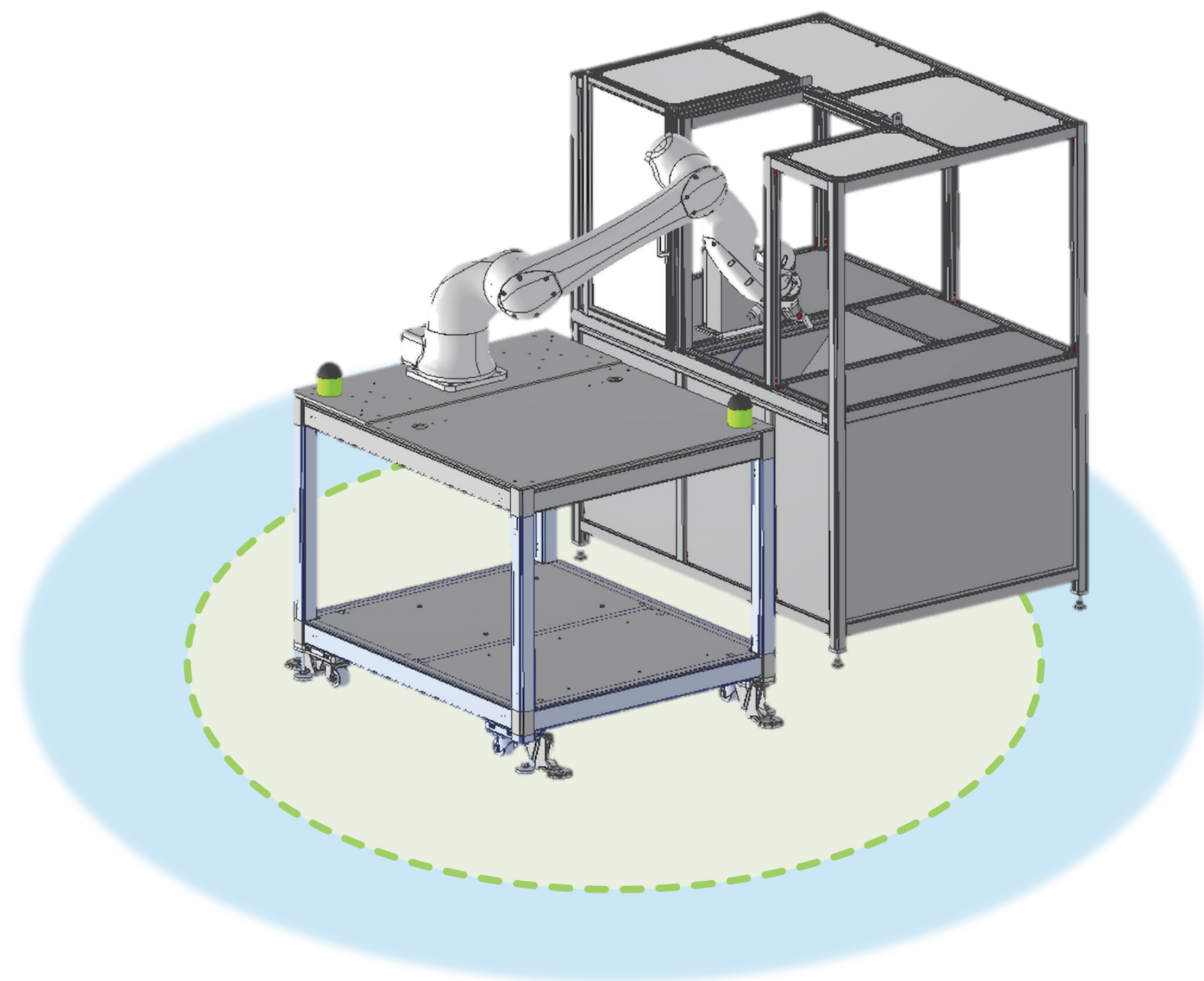
- 工业机器人: 安全围栏等设备必须彻底改变。
- 协作机器人: 作业速度慢, 生产率难以提升

有效利用现有设施

- 无需安装安全围栏
- 尽量减少额外设备

根据情况自动切换运行模式

- 通过安全激光扫描仪监控周围环境
- 当检测到工人接近时, 模式从高速操作改变为低速操作。





协作机器人非常适合搬运应用

处理应用的理想选择

- 12公斤可运输性
- 综合应用电缆
- 长可达1.4m以上
- 扩展各个轴的操作区域。(VC4比较)
- 减少手臂宽度的设计

一流的速度

高速模式：最大 2,500mm/s 或更高

低速模式：最大 1,000mm/s

安全性高

- 手臂形状可防止夹伤
- 无角度设计可减轻接触时的冲击



FD-VC12