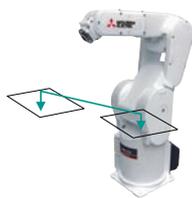


■ 特長

高頻度動作で生産性向上に貢献

自社開発モータの採用と、過負荷検出方式の見直しにより、連続動作性能が向上。高頻度動作でも安心してご使用いただけます。



作業姿勢の変更をより素早く!!

組立作業に多い、作業姿勢の変更をより素早く行うため、根元の軸もさることながら、手先の軸の速度を高速化。素早い姿勢変化を実現します。



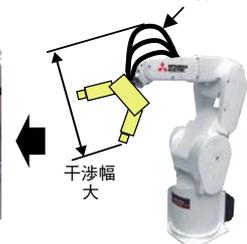
ケーブル干渉防止

先端軸にハンド配管内装経路を準備。ハンド取付け部まで配線・配管が内装可能です。本体ケーブルの内装化により、本体ケーブルと周辺機器との干渉領域が最小化でき、配線・配管の絡みの問題を解消しました。

J6軸先端まで、アーム内に配線・配管可能



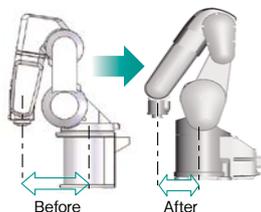
・入出力ケーブル
・エア配管



注) ケーブル内装仕様機 (-SHxx) をご指定ください。機種により内装可能線種が異なる場合があります。

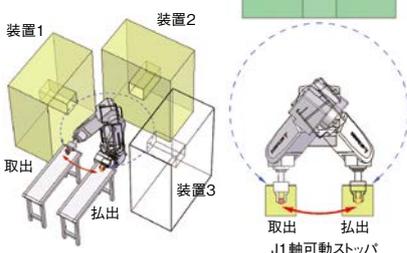
手元作業によるコンパクト設置

フラップ形状アーム採用により、よりロボットに近い場所での作業が可能となり、お客様の設備のスリム化に貢献します。



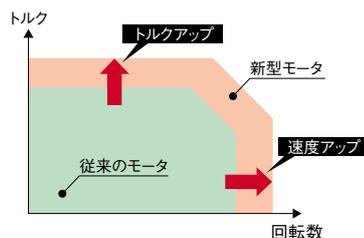
設置領域のフル活用

ロボット配置検討の自由度が向上します。背面を含めた全周アクセスでスペースを有効に活用できます。移動距離を短くすることで、タクトタイムを短縮できます。



クラス最高の高速動作

自社開発モータ、高剛性アームおよび独自の駆動制御技術により、高回転で高トルク出力を可能とし、クラス最高の動作性能を実現しました。連続動作性も向上し、サイクルタイム短縮による生産性の向上が図れます。



多様なツールへの対応

多機能ハンドやビジョンセンサへ接続可能な機内配線・配管を用意しています。

- ハンド配線
- 配管
- ビジョンセンサ用イーサネットケーブル
- 多機能ハンド用ケーブル



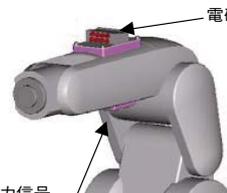
マルチハンド



多機能電動ハンド



ビジョンセンサ



電磁弁

ハンド入力信号、LAN等 接続I/F

J4軸動作範囲拡大

J4軸動作範囲を拡大し、組立てや搬送作業時に、連続して姿勢変更が可能となります。動作途中で反対方向に動かす必要がなくなります。

