

人協働ロボットCOBOTTA PROによる 高速ピック&プレース



- 高速でピック&プレースのできる人協働ロボットを新開発
- 生産性と安全性を両立しながら、効率的な稼働を実現します。

協働ロボットによる高速ピック&プレース

各軸に標準搭載した独自開発の高剛性のトルクセンサや軽量・高剛性を両立するアーム設計によって協働ロボットでありながら非協働ロボット並みの高速動作を実現。

ロボットの稼働シーンの切り替えが可能で、非協働時には、最大TCP速度2,500mm/s、繰り返し精度は±0.04mmで稼働します。



機内配線の充実化

機内配線を充実させることにより、周辺機器との干渉や断線リスクを抑えることが可能。エア配管やハンドカメラなどを全て機内配線に対応することができ、配線作業工数低減に寄与します。



安全性/生産性を高めるタッチセンシングソフトカバー

協働モードでは、COBOTTA PROと人間が同じスペースで作業することが可能です。高感度接触センサを搭載したタッチセンシングソフトカバーを装着することで、協働時に安全を担保しながら高速動作を実現します。



	高速稼働時	協働稼働時	
		挟み込み	衝突
カバー無	2,500mm/s	200mm/s	1,400mm/s
カバー有		500mm/s	2,000mm/s

※COBOTTA PRO1300が1軸旋回動作にて手先がロボット先端部に衝突するシチュエーションの場合

※カバー：オプション製品であるタッチセンシングソフトカバー

製品仕様

	COBOTTA PRO 900	COBOTTA PRO 1300
最大リーチ (TCP/先端フランジ中心) [mm]	1,066	1,463
最大動作領域 (P点) [mm]	908	1,303
最大可搬質量 [kg]	6	12
最大TCP速度*1 [mm/s]	並進2,100	並進2,500
位置繰り返し精度 [mm]	±0.03	±0.04
保護等級	IP54	
クリーン度*2	Clean class 5	

*1: 最大TCP速度は高速稼働時 *2: クリーン度はクリーンタイプの場合