

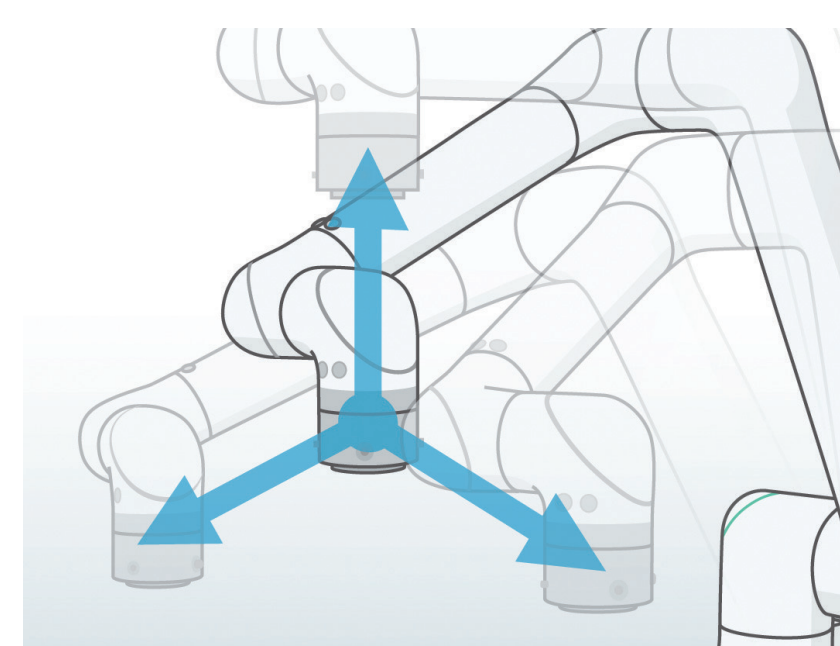
簡単ティーチング

- － 初めて扱う方から操作に慣れた熟練者の方まで、使いやすいティーチングシステムで、立上げ作業を支援
- － 「ファインダイレクトティーチング」と「イージーブロックプログラミング」機能により、直感的なティーチング作業とプログラミングを実現

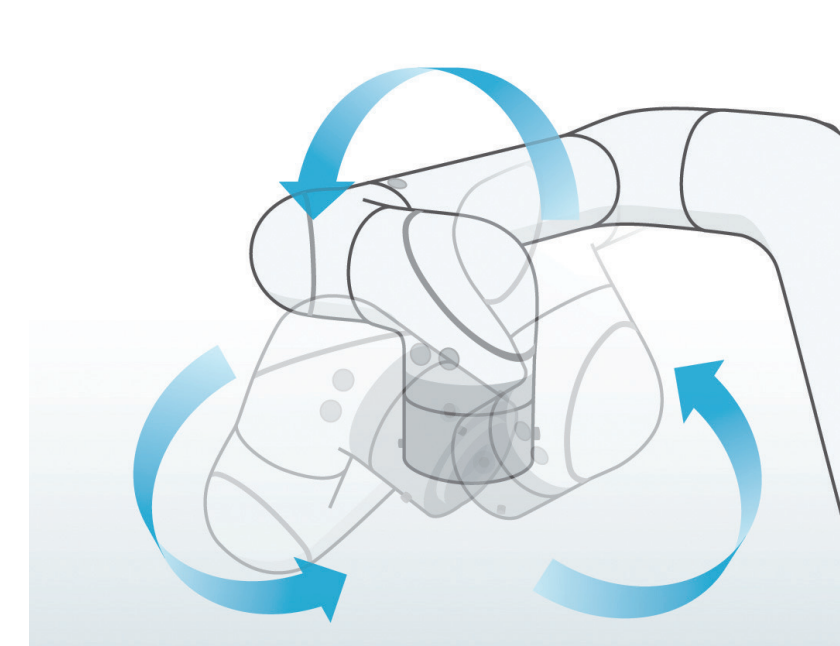
使いやすさを追求したダイレクトティーチング

位置移動、姿勢変更、カスタム移動、操作感の変更など、各基本機能を組み合わせる事で、細かな位置決めが可能

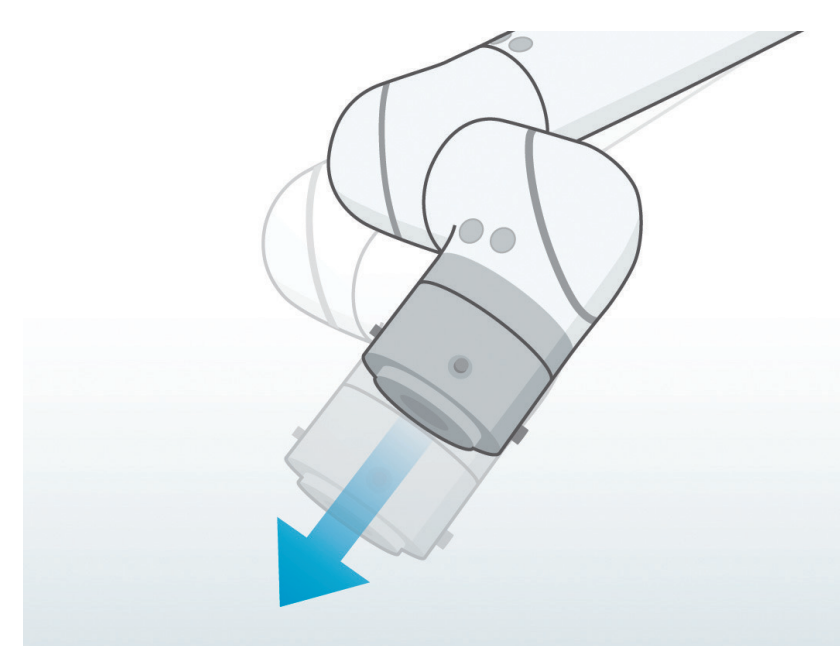
アームボタンから、各基本機能を手元で簡単に切り替える事が出来るため、短時間でのティーチングをサポート



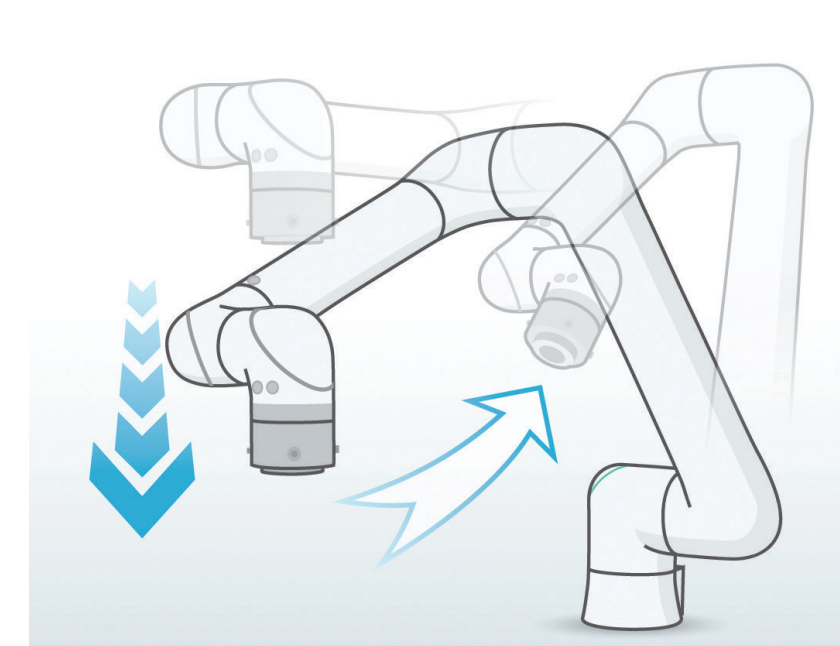
位置移動



姿勢変更



カスタム移動



操作感の変更

お客様の課題を解決する充実したオプション機能

初心者によくある課題



プログラミングの
知識不足

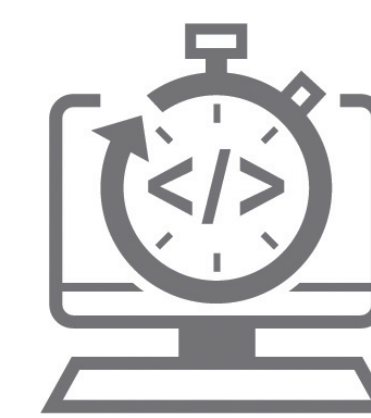


エラーが
知識不足

熟練者によくある課題



ダイレクト
ティーチングだけでは
職人の手感の追求が難しい

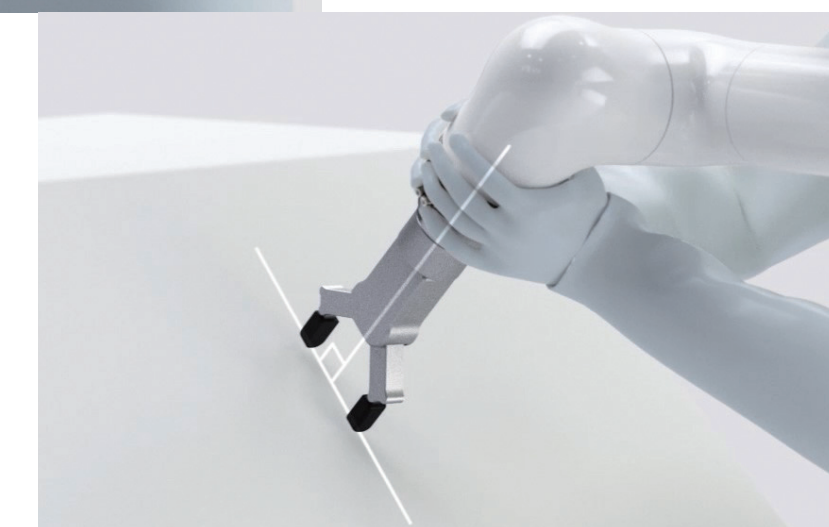
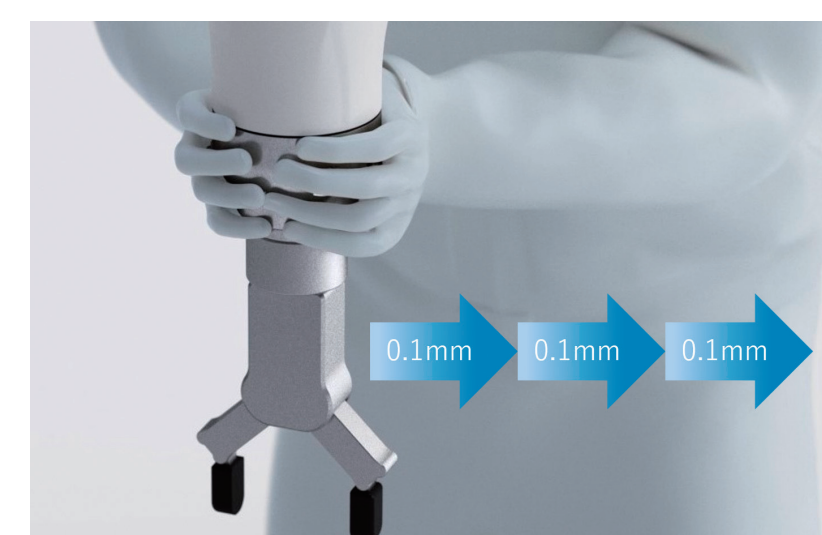


プログラムに
時間がかかる



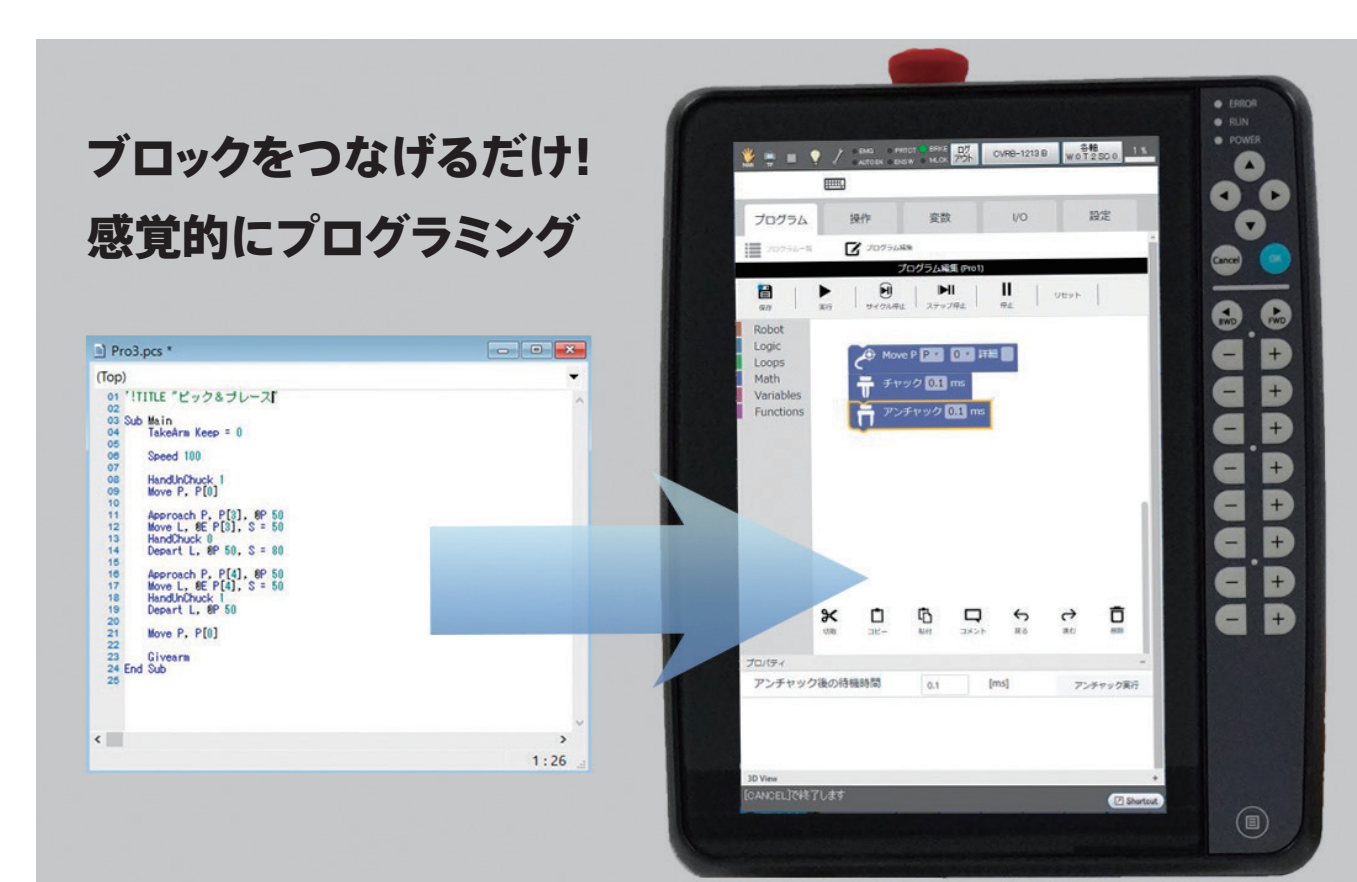
▼ 直感的かつ高精度な操作を可能にするファインダイレクトティーチング

- ・ インチング機能により、0.1mm単位の精密な調整も、ダイレクトティーチングのみで教示可能
 箆合や差し込みなどの繊細な作業でも直感的にティーチング可能
- ・ 平面合わせ機能により、3点をティーチングするだけで、設定した平面に対してツールを垂直姿勢に出来る為、部品挿入や組立作業などのティーチング工数を低減



▼ イージーブロックプログラミングによる簡単操作

- ・ あらかじめ用意されたブロックを、ドラッグ & ドロップでつなげるだけ
 ロボット初心者がパズル感覚で直感的にプログラミング可能
- ・ 理論上動作しないブロックはつなげられないシステムのため、文法エラーを未然に防止
 エラー修正やプログラムの修正にかかる工数を低減

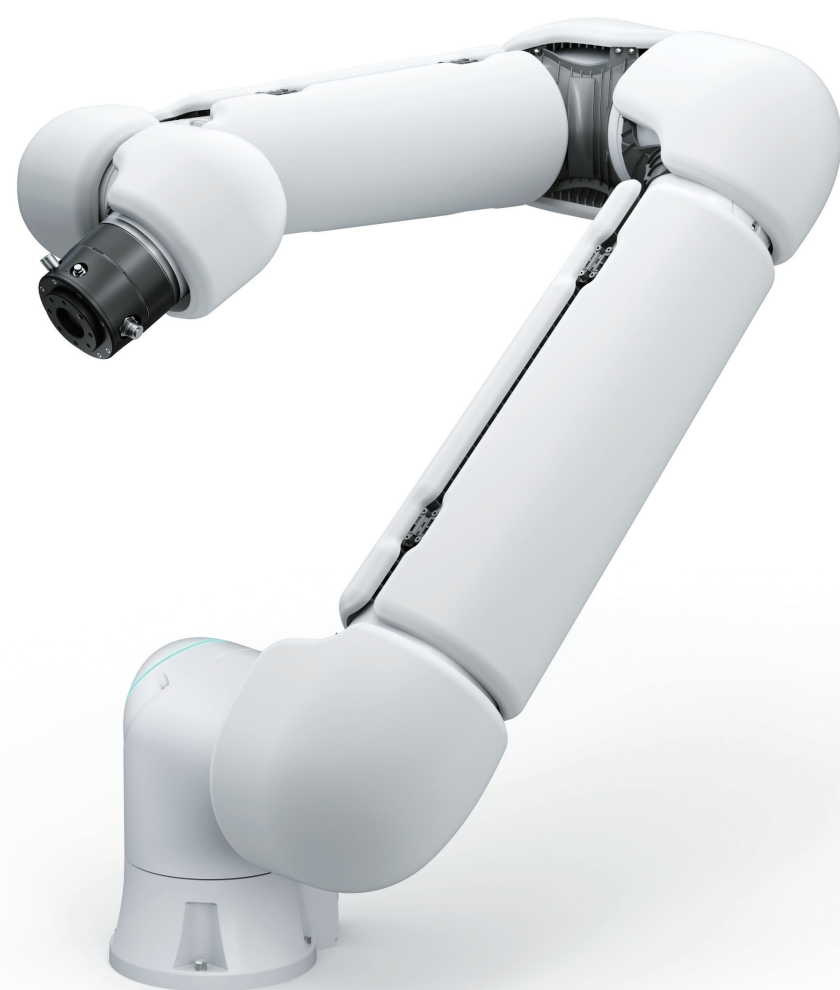


タッチセンシングソフトカバー

- 柔らかなシリコンカバーで衝撃を緩和
- 衝突時には高感度センサが検知し、急停止が可能、協働動作時の速度を向上でき、高い生産性を実現

安全性を高めて生産性の向上に貢献

衝突を検出すると、高感度の内蔵センサが反応し、ロボットを急停止
タッチセンシングソフトカバーが衝撃を吸収することで、人への衝撃力を抑える構造
衝撃をおさえて急停止できるため、協働動作時の速度を高めることができ、高い生産性を実現



タッチセンシングソフトカバー活用時の速度変化 ※COBOTTA PRO 1300の場合

タッチセンシングソフトカバー	協働状態		非協働状態 (高速運転)
	挟み込み※1	衝突※2	
なし	200 mm/s	1,800 mm/s	2,500 mm/s
あり	500 mm/s	2,000 mm/s	

※1 挟み込みとは－ エネルギーの逃げ場 のない衝突 ※2 衝突とは－ エネルギーの逃げ場のある衝突
※ロボット先端部が作業者の手に衝突するシチュエーションの場合。ISO/TS15066にもとづき挟み込み時・衝突時に280 N以下で停止ができる速度を表示。

製品構成

本体に装着するタイプとエンドエフェクタを覆うタイプを各2種類ずつラインナップ
用途に合わせて選択可能

	フルセット	ハーフセット	エンドエフェクタ用
外観	 ※着色部分がカバー部です。	 ※着色部分がカバー部です。	
重量	COBOTTA PRO 900用:約6 kg	COBOTTA PRO 900用:約3 kg	小:240 g 大:450 g
	COBOTTA PRO 1300用:約9 kg	COBOTTA PRO 1300用:約4 kg	
			フランジ用アタッチメント:200 g ※別途、お客様でハンドを覆うブラケットの製作が必要です。
サイズ	-	-	小:80×160 mm 大:160×160 mm
検出時間	5 ms以下		
検出力	10 N以上		
使用環境温度	5 ℃～45 ℃		
使用環境湿度	20～80 %RH結露なき事		
耐環境	IP54 ※油や薬品が付着する環境はお控えください。		
安全性能	PL d, Cat. 3		
認証規格	EN ISO 13849-1:2015, EN ISO 13856-3:2013		

※フルセットで使用する場合、外付けバッテリーユニットの別途購入が必要です。
※フルセット・ハーフセットは弊社で組付けての出荷になります。後付けの場合は、弊社のサービス技術者が現地で組付けを行います。詳しくはサービス拠点までお問合せください。
※エンドエフェクタ用はハンドに合わせて必要な枚数を選択ください。(シリアル接続のため終端用が最低1枚必要になります。)
※タッチセンシングソフトカバーはロボットに装着された状態で第三者認証機関による認証を取得しています。(エンドエフェクタ用を除く)