

COBOTTA PRO 高速性デモ

Highly fast and challenging work performed by COBOTTA PRO

優れた加減速性能でサイクルタイム短縮に貢献

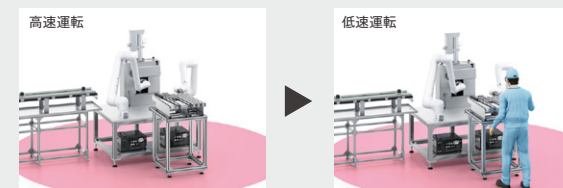
Superior acceleration/deceleration performance helps reduce cycle times

- 協働ロボットCOBOTTA PROは軽量・スリムなアーム設計。
- 加減速に優れ、高速で高精度な作業を実現。



非協働状態 (高速運転) と協働状態の切り替えによる生産性向上

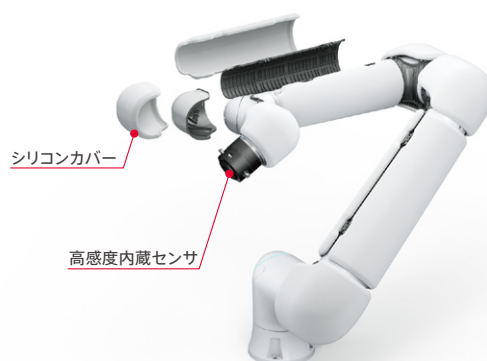
人が近づいたら低速になり、離れたときには高速で稼働。
現場の状況に応じて運転速度を切り替えることで、無駄のない自動化を実現。
※別途、作業者を検知する安全センサが必要



タッチセンシングソフトカバーで安全性と生産性を両立

Touch-sensing soft cover for enhanced safety and productivity

- 高感度のタッチセンシングソフトカバーで接触を瞬時に検知、即座に停止。
- 安全性を高めながら協働運転時の速度を向上し生産性向上に貢献。



タッチセンシングソフトカバー活用時の速度変化 ※COBOTTA PRO900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}	
あり	500mm/s 2.5倍	2,000mm/s 1.1倍	2,100mm/s
なし	200mm/s	1,800mm/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