

肘関節の無い協働ロボット

■ 自由度の高い動き

肘部分が伸縮することにより、より幅広い用途で使用可能

■ 従来のロボットと異なったデザイン

かわいらしいデザインのため、近くの作業者も安心

■ 直感的な操作

ヒューマンインターフェイス技術採用



ライン上で人と並んで作業可能

世界初

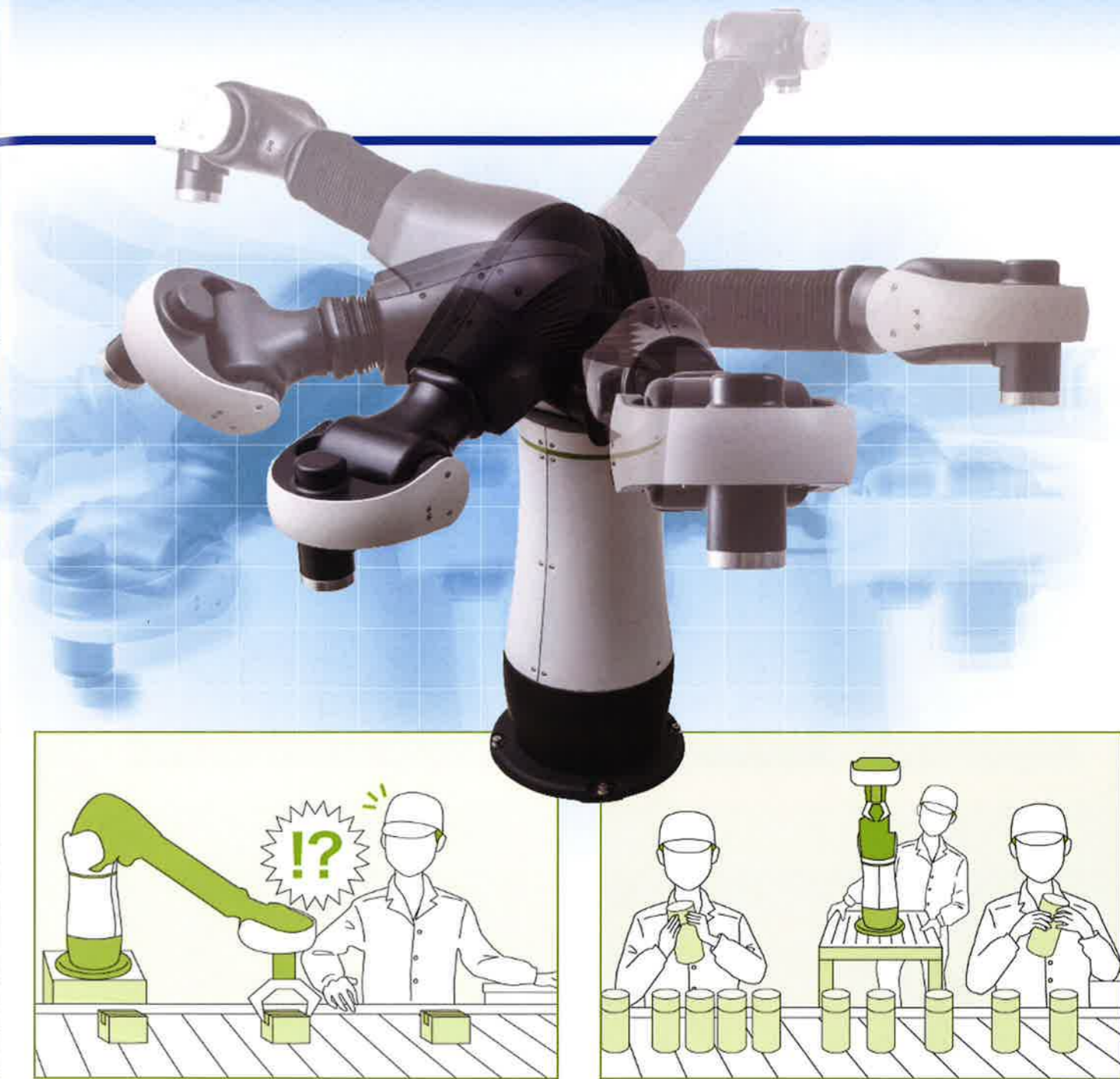
独自特許技術

TRANSPANDER TECHNOLOGYにより
肘回転関節をなくし、伸縮する関節を採用。



クレーンゲームのようにどんな動きでも簡単操作可能
独自に開発したプログラミング言語により、
詳細な動きも簡単に実現

※コントロールボックスにタッチパネル、リモコンをスマートに収納



不意の接触でも安全に停止

ラインの欠員をCORO®で補充

動作形態	多関節型ロボット
自由度	6
本体重量	26Kg
可搬重量	2Kg
各軸の動作範囲	J1: -175~175° J2: -55~85° J3: 0~355 mm (355mm伸縮) J4: -165~165° J5: -85~85° J6: -355~355°
各軸の最大速度	J1: 180 deg/s J2: 60 deg/s J3: 350 mm/s J4: 200 deg/s J5: 160 deg/s J6: 330 deg/s

最大合成速度	2,000 mm/s
繰返し位置決め精度	±1.0 mm以下
最大リーチ	860 mm
消費電力	最大400 W
温度	0~45℃
高度	1,000 ml以下
電源	単相AC100~230 V、50 or 60 Hz
操作装置	タッチパネル、リモコン