

Kawasaki duAro

協働型双腕スカラロボット

■ 簡単設置

アームを設置した台車の中にコントローラも収納
台車ごと移動できる為、設置、移動が簡単

■ 簡単教示

アームを持つてのダイレクト教示により
簡単に動作の教示を行うことが可能

■ 省スペース

同軸構造で一人分のスペースに
設置することが可能

様々な
アプリケーションに
対応!!
一人分のスペースで
設置可能!!



人と共存する作業範囲を設定
duAroの片腕は人の作業範囲と
ほぼ同じ最長76cm。
人と共存することを前提に設計され
ています。



**ライン変更なしに
ロボット投入が可能**

人ひとり分のスペースに設置できる
ため、ロボットのためのライン変更は
必要ありません。



衝突検知機能を搭載

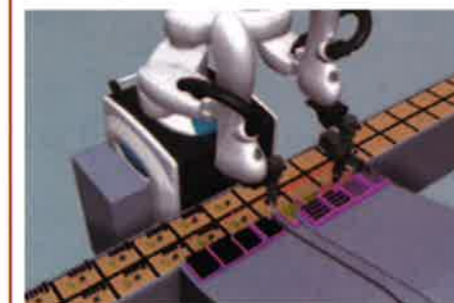
作業中にduAroと接触・衝突を
検知して停止します。



■ ネジ締め



■ 異形部品挿入



**■ 基板検査装置へのロード、
アンロード**



基板チャックによる機種対応事例

世界
唯一

協働ロボットで**双腕スカラ**は**duAro**だけ!!
抜群のコストパフォーマンス!!

ビジョン機器は全てduAroに内蔵・取り付けが可能なので、
duAro移動時も配線しなおす必要はありません。

操作パネルは
android対応の
タブレット!
簡単にプログラムを
組むことが可能です。



※ディスプレイ、マウス、キーボードは付属しておりません。
必要時にはお客様にて別途ご準備ください。

適用用途	組立 ハンドリング ロードアンロード シーリング	
動作自由度(軸)	各アーム 4	
最大可搬質量(kg)	各アーム 2(両アームでは4)	
位置繰り返し精度(mm)	±0.05	
最大ストローク	腕旋回(°)	アーム1(下アーム) 170 - +170 (JT1) アーム2(上アーム) -140 - +500 (JT1)
	腕旋回(°)	-140 - +140 (JT2) -140 - +140 (JT2)
	腕上下(mm)	0 - +150 (JT3)*1 0 - +150 (JT3)*1
	手首回転(°)	360 - +360 (JT4)*1 -360 - +360 (JT4)*1
制御軸数(軸)	最大12	
駆動方式	フルデジタルサーボ	
動作方式	マニュアルモード	双腕協調動作、単腕独立動作、【補間モード】各軸、ベース座標、ツール座標
	オートモード	双腕協調動作、単腕独立動作、【補間モード】各軸補間、直線補間
教示方式	ダイレクト教示方式、タブレットによる簡易教示方式	
記憶容量(MB)	4	
I/O信号	汎用入力(点)*2	NPN仕様:12(最大28) / PNP仕様:6(最大16) / Cubic-S仕様:6(最大16)
	汎用出力(点)*2	NPN仕様:4(最大12) / PNP仕様:10(最大24) / Cubic-S仕様:0(最大14)

※速度制限解除によりサイクルタイムアップが可能(安全柵が必要となります)

電源仕様	AC200-240V、 50/60Hz±2%、 単相、最大2.0kVA D種接地(ロボット専用接地)、 漏れ電流最大10mA以下	
本体質量(kg)	約200	
設置方法	床置き	
設置環境	周囲温度(°C)	5 - 40
	相対湿度(%)	35 - 85(但し、結露なきこと)

*1:お客様にてコンバージョンされた場合は仕様異なります。
*2:専用信号占有部を除きます。最大信号数はオプション対応となります。