

人協働ロボット

COBOTTA PRO を活用した協働計量システム

組合せ計量器での食材の計量を COBOTTA PRO と人で分業できるシステムです。従来自動化が困難だった不定形食材の計量を実現します。

デモ機概要



1. 計量工程を人協働ロボットで分業・省人化

- ・計量器が指示した食材を COBOTTA PRO がピッキングすることで、規定量の食材計量を実現
- ・従来、人が対面で行っていた組合せばかりでの食材の計量を COBOTTA PRO と人で分業することで省人化を実現

2. 高難度な不定形食材の計量を実現

- ・コンベアやフィーダで扱うことが難しい、崩れやすい食材をソフトハンドで把持
- ・不定形物の把持位置を 3D カメラで認識しピッキング

3. 生産性と安全性を両立した高速人協働ロボット

- ・スリムでコンパクト、高速稼働できるハイパワーなアーム
- ・ロボットの関節部に手が巻き込まれない安全構造

仕様表

COBOTTA PRO 1300

最大リーチ
(TCP/先端フランジ中心) 1,463 mm

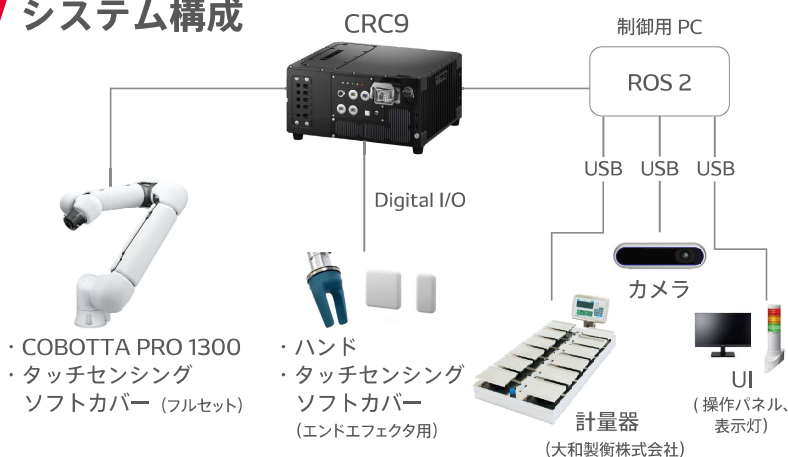
最大可搬質量 12 kg

最大TCP並進速度
(非協働状態時) 2,500 mm/s

位置繰り返し精度 ±0.04 mm

耐環境タイプ IP54(防塵防滴タイプ) / Class5(クリーンタイプ)

システム構成



タッチセンシングソフトカバー - オプション

エンドエフェクタまで装着できるソフトカバーにより、接触を高感度に感知することが可能となるため、協働運転時の速度を向上させ、より高い生産性を求めることができます。

エンドエフェクタ用



シリコンカバー

高感度内蔵センサ

