

ロボットラインナップ

パラレルロボット



推奨工程・用途

		iX3/Hornet 565	iX4/Quattro 650/800
食品、薬品、医療品	個装前ピッキング		◆
	個装後ピッキング	◆	◆
	整列、包装（パッキング）	◆	◆
	入出荷（パレタイジング）		
デジタル機器	ねじ締め		
	一般組立		
	バリ取り、研磨		
	シーリング		
	測定、検査、評価		◆
自動車	樹脂成型		
	プレス工程搬送		
	マシンローディング		
	シーリング		
	測定、検査、評価		
	マテリアルハンドリング		
仕様	取付け方法	天吊りタイプ	
	可搬質量	3kg (8kg * 1)	650:6kg (15kg * 2) 800:4kg (10kg * 2)
	可動範囲（半径）	565mm	650~800mm
	アーム長	—	—
	繰返し精度	±0.10mm	±0.10mm

*1 回転軸なし

*2 Quattro回転無（P30使用）

スカラロボット



垂直多関節ロボット



i4L 350/450/550	Cobra 450/500/650	i4H 650/750/850	eCobra 600/800	Viper 650/850/Inverted
		◆		
		◆		◆
		◆		◆
◆		◆		◆
◆		◆		◆
◆		◆		◆
◆		◆		◆
◆		◆		◆
				◆
◆		◆		◆
◆		◆		◆
◆		◆		◆
◆		◆		◆
				◆
i4L: 床置き/壁掛けタイプ Cobra: 床置きタイプ		i4H: 床置き/天吊りタイプ eCobra: 床置きタイプ		床置き/天吊りタイプ
5kg		i4H: 15kg eCobra: 5.5kg		5kg
—		—		—
350～650mm		600～850mm		653～855mm
i4L: ±0.01mm Cobra: ±0.02mm		i4H: ±0.015～0.025mm eCobra: ±0.017mm		±0.02～0.03mm

Sysmacは、オムロン株式会社製FA機器製品の日本及びその他の国における商標または登録商標です。
 Intelは、米国およびその他の国におけるインテル コーポレーションの商標です。
 Windowsは、米国 Microsoft Corporation の、米国、日本およびその他の国における登録商標または商標です。
 EtherNet/IP™は、ODVAの商標です。
 その他、記載されている会社名と製品名などにつきましては、各社の登録商標または商標です。
 本カタログで使用している製品写真や図にはイメージ画像が含まれており、実物とは異なる場合があります。
 スクリーンショットはマイクロソフトの許可を得て使用しています。