

ロボットラインナップ

業界			推奨工程・用途	パラレルロボット	
食品、 薬品、 医療品	デジタル 機器	自動車			
				Hornet 565	Quattro 650/800
			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）		
			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		●
			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		
			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
			
Cobra 450	eCobra 600/800	eCobra 800 Inverted	Viper 650/850/Inverted
	●	●	
	●	●	●
	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
			●
●	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
●	●	●	●
			●
床置きタイプ	床置きタイプ	天吊りタイプ	床置き/天吊りタイプ
5kg	5.5kg	5.5kg	5kg
—	—	—	—
450mm	600~800mm	800mm	653~855mm
±0.02mm	±0.017mm	±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。