

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 450/500/650 | 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 |
| — | — | — | — |
| 450~650mm | 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。