

ロボットラインナップ

パラレルロボット



推奨工程・用途

		Hornet 565	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



Cobra
450/500/650

eCobra
600/800

Viper
650/850/Inverted

	◆	
	◆	◆
	◆	◆
◆	◆	◆
◆	◆	◆
◆	◆	◆
◆	◆	◆
◆	◆	◆
		◆
◆	◆	◆
◆	◆	◆
◆	◆	◆
◆	◆	◆
		◆
	床置きタイプ	床置き/天吊りタイプ
5kg	5.5kg	5kg
—	—	—
450~650mm	600~800mm	653~855mm
±0.02mm	±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。
 Intell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。