

空圧・油圧・真空

直動システム・関連

ロボット

制御・検出・計測

駆動・回転

軸受・素材・機械

動力伝達・伝動

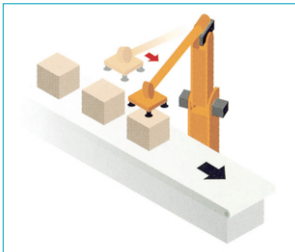
搬送・運搬

ポンプ・送風機・粉体

工場設備・環境

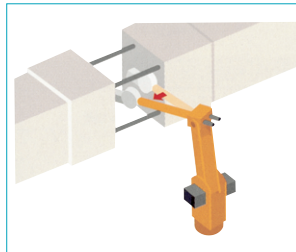
3

ロボット



**コンベア同期機能**

コンベアの動きに同期してロボットが追従。ワークを搬送しながら作業ができます。



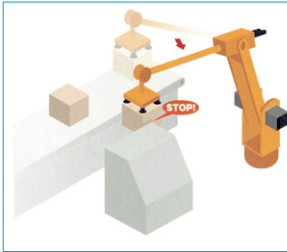
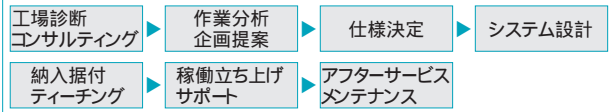
**ソフトコンプライアンス機能**

外力にならってロボットが逃げる機能。ダイカスト取り出し・組立工程で威力を発揮。

**NACHIロボット**

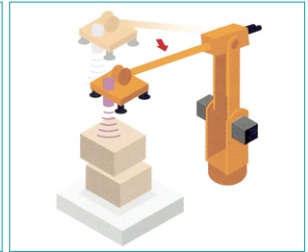
設備構想からアフターサービスまで

不二越がトータルサポート



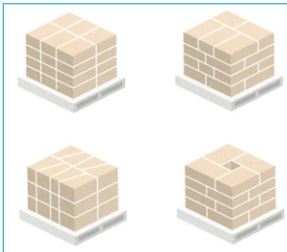
**高速干渉検知機能**

ロボットと周辺装置との干渉を瞬時に検知。大切な設備のダメージを大幅に軽減します。



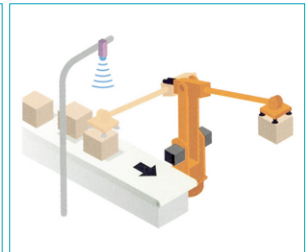
**サーチ機能・ロボット割込機能**

センサの入力でロボットの動作を中断。ワークのズレ量や積載高さを検知できます。



**パレタイズ機能**

複雑な積載パターンも簡単な入力で完了。



**視覚アプリケーション**

ワークの位置をカメラで認識。3D認識も可能。



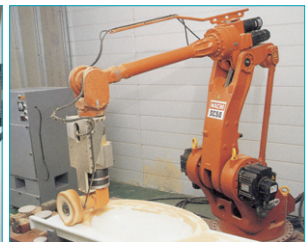
工作機械へのローディング



化学薬品のパレタイズ



鋳物部品のバリ取り



洗面化粧台のパフ研磨



**AX形制御装置基本仕様**

項目	仕様
制御軸数	同時6軸(最大18軸)
サーボモーター・位置検出器	ACサーボモーター・アブソリュートエンコーダ
プログラム方式	ティーチングブレイバック/ロボット言語(JIS SLIM言語準拠)
プログラム選択数	9999個
メモリ容量	16MB(標準160,000ステップ)
ティーチペンダント	6.5インチカラー-LCD(640×480バックライト付き)
汎用入出力信号	入力32点 DC24V, 出力32点 DC24V
一次電源電圧	AC200V ~ 220V ± 10%
周囲温度・湿度	0 ~ 45 °C · 20 ~ 85% (結露なきこと)
消費電力	約8.5kVA (機種により異なります)
外形寸法	W600 × H1180 × D550 (mm) (キャスター部除く)
質量	約132kg

● マルチウインドウ(6.5インチ液晶画面)



● タッチパネル(モニター・操作も可能)

**AX形制御装置基本仕様**

- 高性能CPUと新ロボット動作アルゴリズム採用により、サイクルタイムが約15%短縮。
- 速度に依存しない高い軌跡精度でシーリングへの適用性が向上。
- 最大54軸のシンクロモーション。多彩なシステム構築が可能です。
- ロボットコントローラが周辺装置の制御も行います。ソフトを利用して、PLCプログラム作成・編集が可能です。

項目	仕様
制御軸数	同時6軸(最大18軸)
サーボモーター・位置検出器	ACサーボモーター・アブソリュートエンコーダ
プログラム方式	ティーチングブレイバック/ロボット言語(JIS SLIM言語準拠)
プログラム選択数	9999個
メモリ容量	16MB(標準160,000ステップ)
ティーチペンダント	6.5インチカラー-LCD(640×480バックライト付き)
汎用入出力信号	入力32点 DC24V, 出力32点 DC24V
一次電源電圧	AC200V ~ 220V ± 10%
周囲温度・湿度	0 ~ 45 °C · 20 ~ 85% (結露なきこと)
消費電力	約8.5kVA (機種により異なります)
外形寸法	W600 × H1180 × D550 (mm) (キャスター部除く)
質量	約132kg