

RD510

仕様 SPECIFICATION

寸法 幅500 x 奥行1000 x 高さ1670mm
重量(ロボット込) 250kg
繰り返し精度 ±0.003mm
必要エア圧 0.5MPa
付属パレット 1パレット
チャック 2爪エアチャック

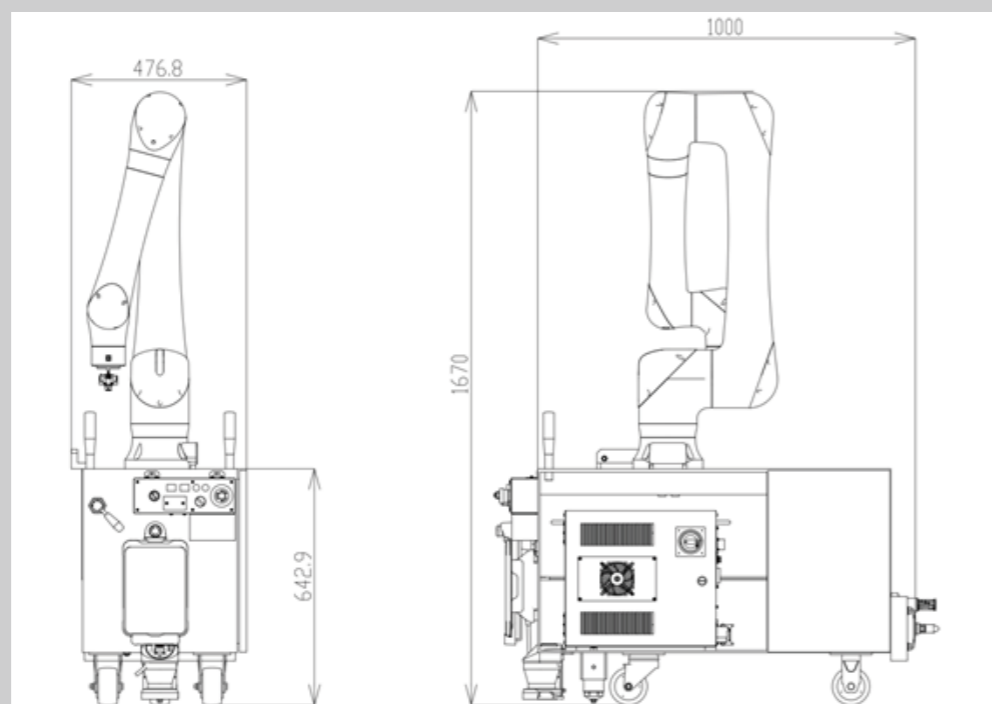
参考ロボット仕様

FANUC Robot CRX-10iA
制御軸数 6軸
可搬重量 10kg
動作範囲 1249mm、2498mm
繰り返し精度 ±0.04mm
ロボット機構部質量 40kg
対応制御装置 R-30iB Mini Plus
入力電源設備容量 1.5kVA
電源 AC100V、AC200V
入出力信号 PNP
通信規格 CNCカスタムマクロ変数アクセス機能
I/O点数 12点

オプション仕様

必要エア圧 0.4MPa
追加入出力信号 PNP、NPN
オートハンドチェンジャ 2種～
I/O 追加可能
付属パレット 2パレット
チャック 3爪エア、電動等
2Dカメラ 有無検査、AIソフト
3Dカメラ パラ位置確認
計測 内径計測、外形計測

その他カスタム仕様ご相談下さい



〒651-2271 兵庫県神戸市西区高塚台3丁目2-32
TEL078-997-6861 FAX078-997-6862

経済産業省研究開発事業受託企業
(財)ひょうご産業活性化センター 株式投資先企業
みなとキャピタル(株) 株式投資先企業
(独)中小企業基盤整備機構 ベンチャー挑戦支援企業
神戸市 挑戦企業支援企業
<http://www.fns-inc.co.jp>

販売店

カタログの内容は改良のため予告無く変更することがありますのでご了承ください。



可搬式台車ロボットシステム RD510

高精度脱着機構を搭載し、
必要な時に移動して接続すればどこでも自動化できる！

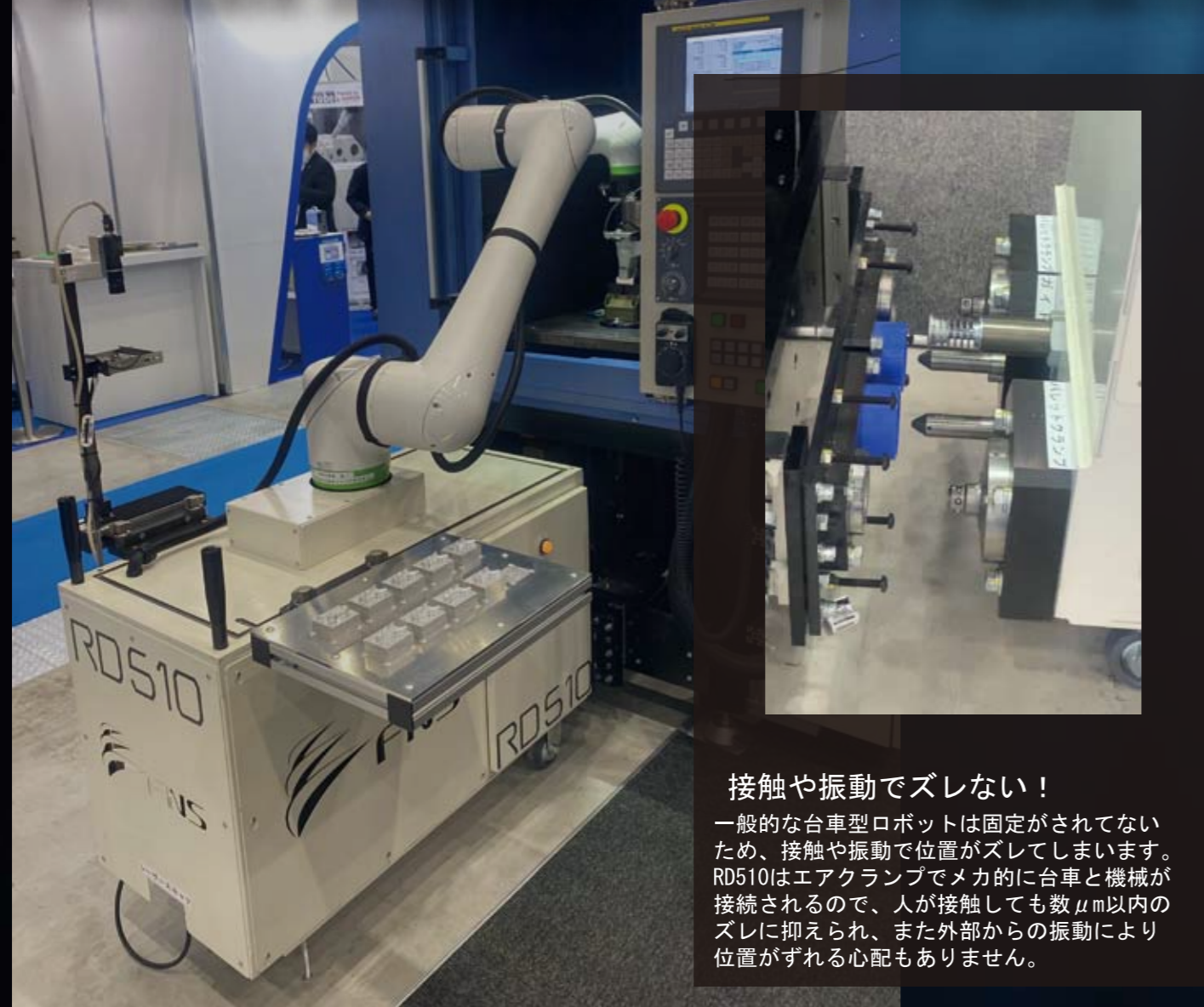


本体部幅わずか500mm
省スペースな自動ハンドリング
システムをすぐに実現！

接続時の繰り返し精度±3μm
カメラでのランドマーク補正不要

今ある設備に、必要な時だけ、すぐに繋いですぐに自動化できる！

新開発の高精度脱着機構を搭載し、再接続時のカメラやティーチングによる位置補正は不要。高い繰り返し精度を求められるマシニングセンタや旋盤へのワークセットに最適です。ロボットが必要な時、必要な場所に移動させてドッキングすれば、すぐに自動給排を開始できます。



接触や振動でズレない！

一般的な台車型ロボットは固定がされてないため、接触や振動で位置がズレてしまいます。RD510はエアクランプでメカ的に台車と機械が接続されるので、人が接触しても数 μ m以内のズレに抑えられ、また外部からの振動により位置がずれる心配もありません。

床の高低差にも対応！

工場の床に凹凸があっても床面を検出し、高さ方向を位置決め出来るため、精密に機械へのワーク供給が可能です。



様々な機械に簡単連結！

既存の設備に連結ブラケットを設置すればマシニングセンタや旋盤、プレス機など、あらゆる機械設備を全て自動化できます。



あらゆるニーズに合わせた、専用設計による豊富なオプション

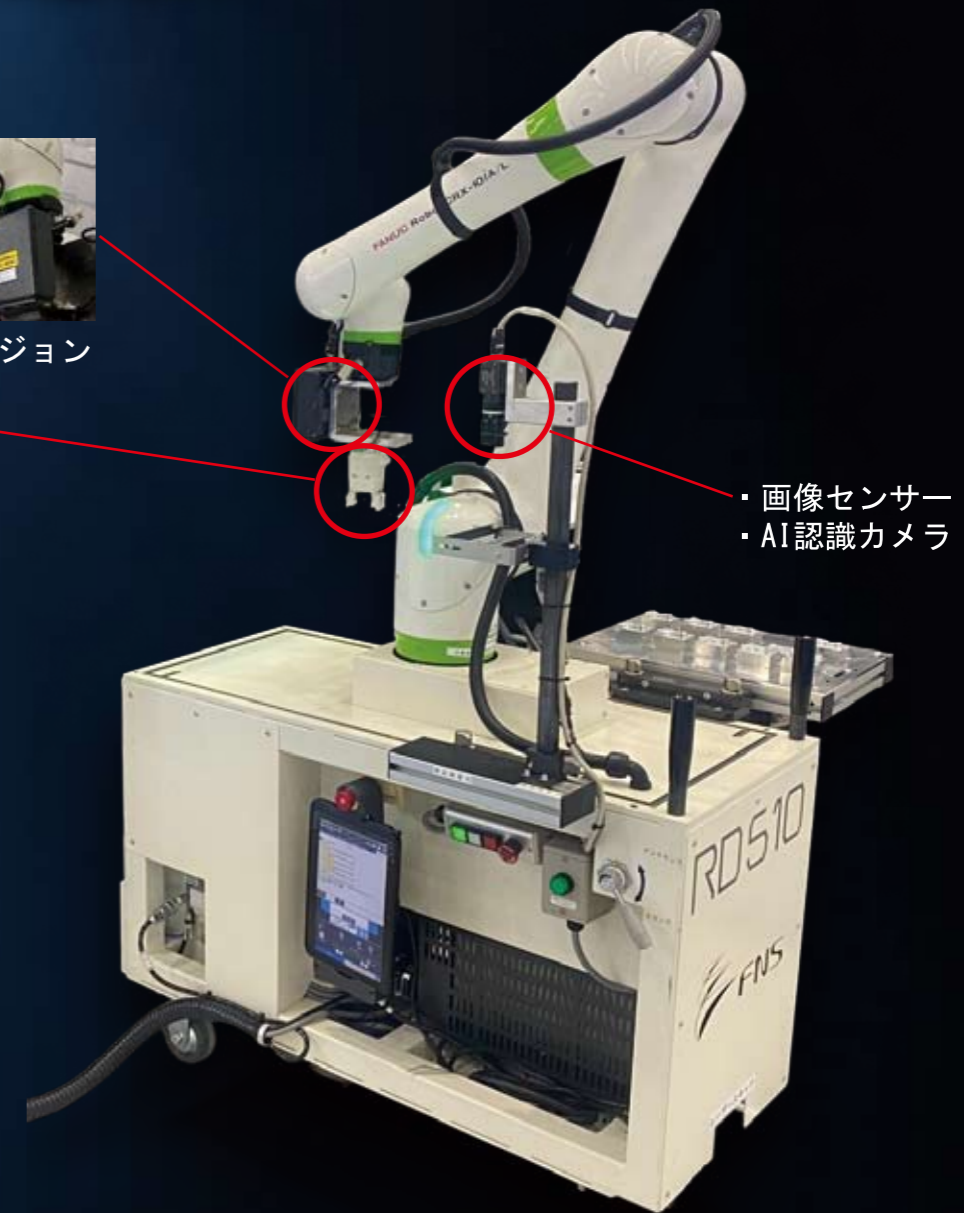
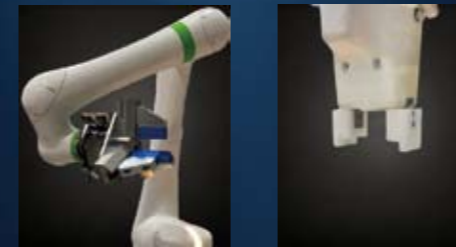
3Dビジョンセンサを駆使したバラ積ピッキングはもちろん、AI認識によるOK/NG判定など高度な要求にも対応できます。また、工作機械、専用機製作で培った豊富な経験による専用ハンドやチェンジャーが実装可能です。



- ・吸着ハンド
- ・平行/三ツ爪チャック
- ・ハンドチェンジャー



- ・3Dビジョン



- ・画像センサー
- ・AI認識カメラ



専用設計のパレットストッカ

- ・パレットストッカを増設したり、トレーの重ね置きも可能。
 - ・3Dビジョンにより、ワークの姿勢が不規則でも正確にピッキングできます。
- 今お使いのトレーをそのまま使用できます。

その他オプション

- ・ワーク搬入搬出パレットストッカ
- ・セーフティレーザースキャナ
- ・自動で台車へのエア、電源供給及び自動でロボットとの信号接続



↑動画をチェック!!