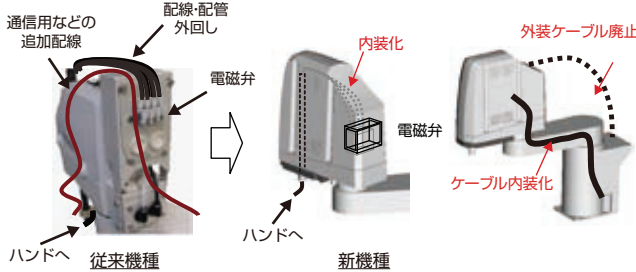


高速ロボット MELFA RH-F シリーズ

操作性向上

● ケーブル干渉の防止

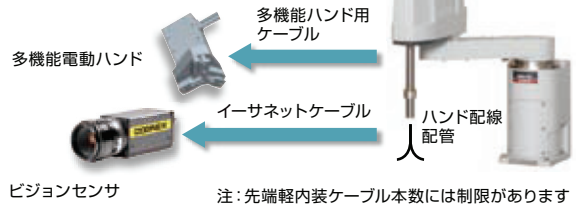
先端軸にハンド配管内装経路を準備し、ハンド取付け部まで、配線・配管が内装可能。本体ケーブル内装化によるロボット干渉領域の最小化、配線・配管の絡みの問題を解消。



● 多様なツールへの対応

多機能ハンドやビジョンセンサへ接続可能な機内配線、配管が内装可能。大型内径のシャフトを採用し(φ20⇒φ25)、ハンドツール配線を増加。(RH-6FH)

- ・ハンド入力8点、出力8点内装可能(計20芯)
- ・ビジョンセンサ用イーサネットケーブルの内装可能(8芯)
- ・多機能ハンド用ケーブル内装可能(2芯+電源線2芯)



耐環境性、メンテナンス性向上

● 耐環境仕様により用途拡大

オイルミスト(防水)仕様、クリーン仕様も特殊仕様としてラインアップ。(RH-6FH)

● メンテナンスフリー化

長期メンテナンスフリーとし、保守コストを削減。

新機能(知能化ソリューション)

力覚制御機能

● 高精度な勘合動作、品質確保・信頼性向上

ロボットを柔らかく制御し、対象ワークに優しいながら動作可能挿入時に指定以上の力がかかった場合は、エラーを発生させて動作を中断することが可能



● 教示作業支援

ティーチングボックスの力覚制御専用画面により、力状態を見ながら教示。最適な位置教示が可能

※別途、力覚インターフェース(オプション)、力覚センサを準備ください。

- ▶ 微小な位置ズレ等も高精度な勘合が可能
- ▶ はめあい異常を検知し、無理な作業による品質低下を防止
- ▶ 力覚専用画面による教示作業支援

多機能ハンド制御

他社ハンドとのインターフェースを装備。接続・設定を容易にし、ロボット言語で簡単に制御可能。

● 多機能電動ハンド(TAIYO製)

- ・ワークに応じた把持力・把持速度を設定
- ・ワーク外形に応じた動作ストローク設定
- ・ハンドリングだけでなく、検査への適用も容易



- ▶ 把持力制御による柔らかく把持
- ▶ 動作ストローク制御によるサイズチェック等の検査作業可能

干渉回避機能

iQ Platform

● ロボット同士の衝突を自動的に防止

JOG操作時や自動運転時のロボット同士の衝突を事前検知して停止させることにより、ロボットへのダメージを軽減させることが可能



● 立ち上げ作業時の作業負担を軽減

ティーチング作業ミスやインタロック忘れによる衝突後の復旧工数低減

【Qタイプコントローラのみ】

- ▶ 立ち上げ時のロボットやハンド、ワークのダメージ軽減
- ▶ インターロック忘れなどのトラブル未然防止

協調制御

iQ Platform

● 個別のロボット同士による協調制御

ロボット間CPU接続により、必要なときに個別のロボット同士による協調制御を行うことが可能。通常は個別動作のため、操作・運用が容易

● 協調搬送

大型ロボットを使うことなく、小型のロボットを複数台使用して長尺物、重量物の搬送が可能



【Qタイプコントローラのみ】

- ▶ 複数ロボットによる長尺、重量物搬送が可能
- ▶ 互いの把持位置関係を保ったままで組付け作業可能