

# RD510

## 仕様 SPECIFICATION

寸法 幅500 × 奥行1000 × 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

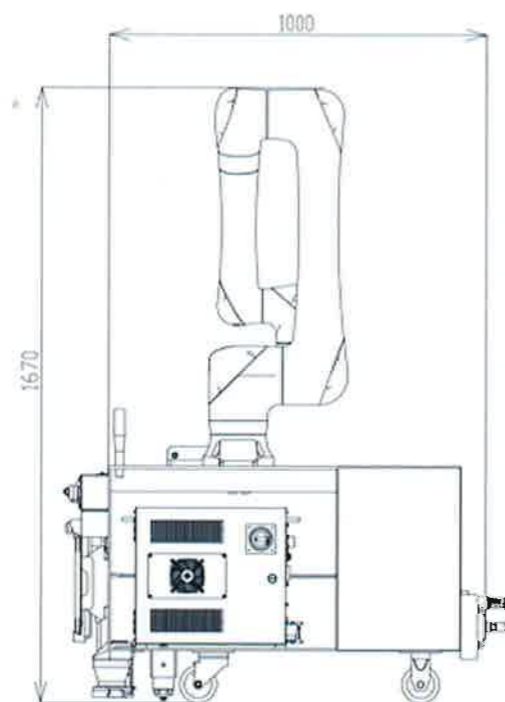
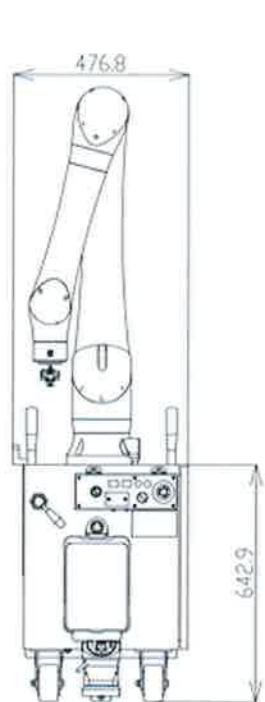
## 参考ロボット仕様

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 バラ位置確認  
 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



お問合せ先  
 〒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 株式会社投資先企業  
 みなとキャピタル(株) 株式会社投資先企業  
 (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

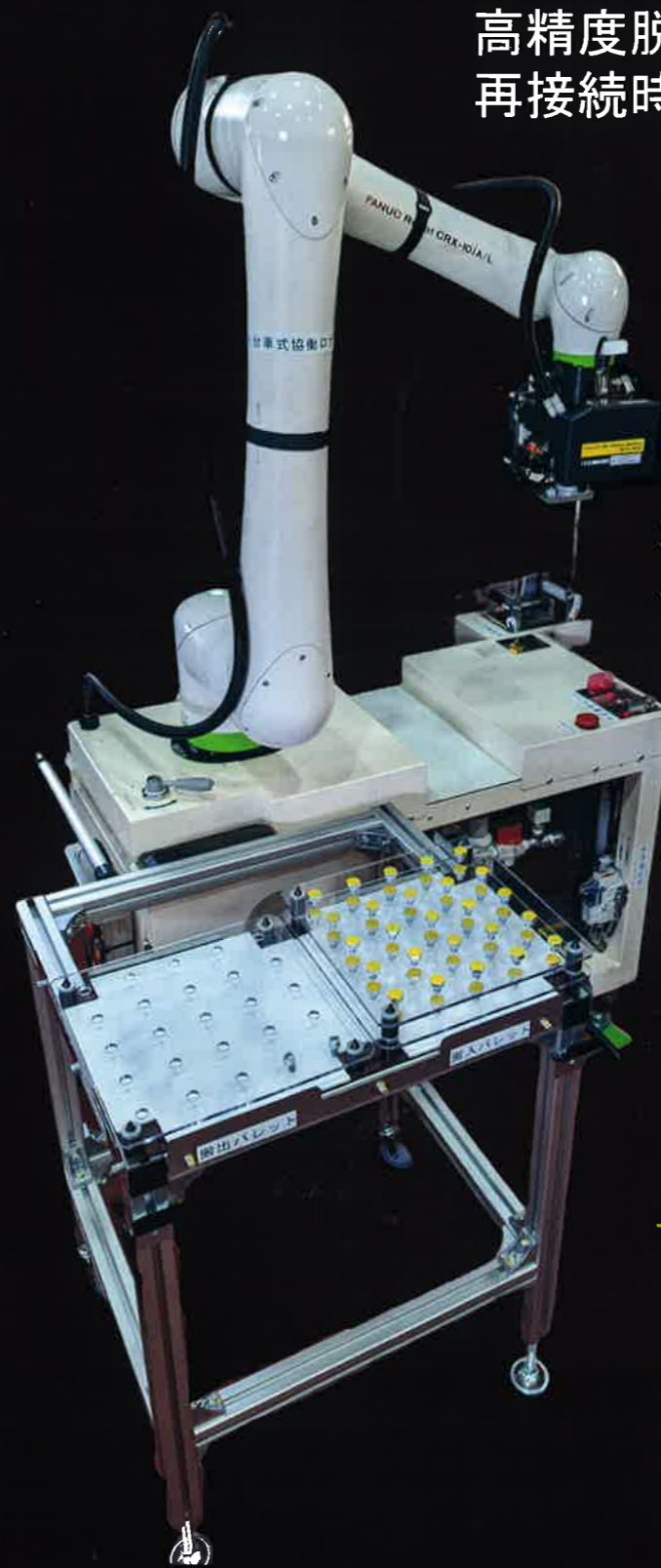
カタログの内容は改良のため予告無く変更することがありますのでご了承ください。



# 可搬式台車ロボットシステム

# RD510

高精度脱着機構により  
 再接続時のロボットティーチ不要



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  
 ランドマーク設定不要!

協働ロボットの採用で  
 フェンス不要!

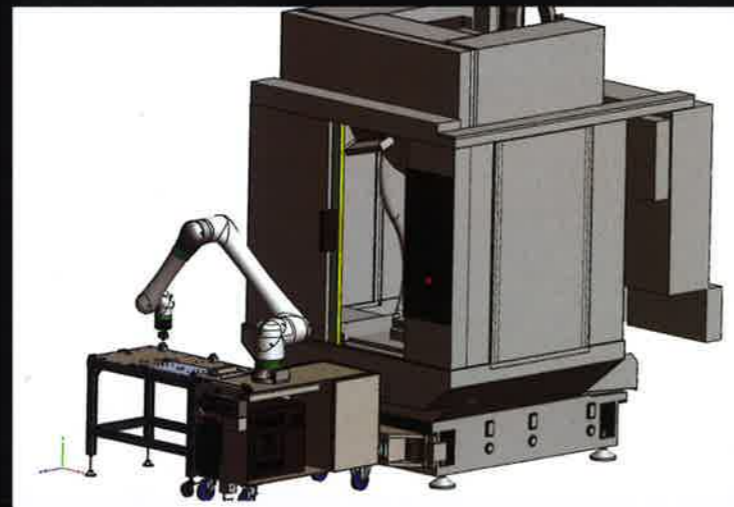
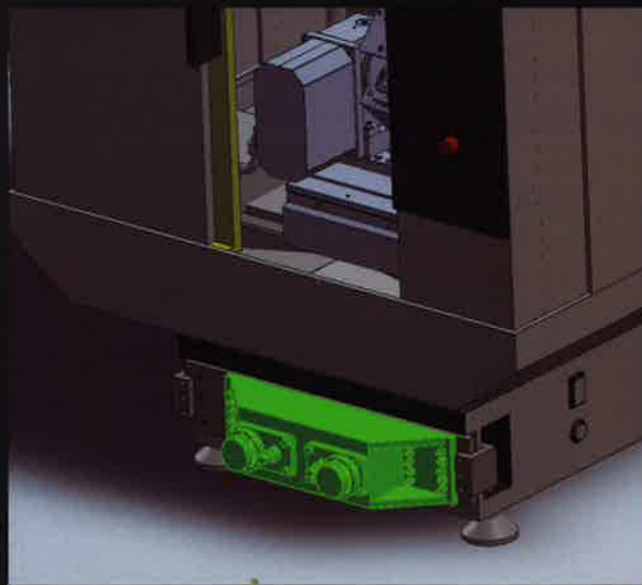


RD510は機械的に台車と機械が接続されるので、人が接触しても数 $\mu$ m以内のズレに抑えられます。そのため安全柵等を設置しなくても安定した機械へのワーク供給が可能です。



工場の床に凹凸があっても地面を検出し、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。

既存の設備に連結プレートを設置するだけでロボドリルのようなマシニングセンタをはじめ各種機械に接続可能です。



あらゆるニーズに合わせた設計にオプションで対応可能

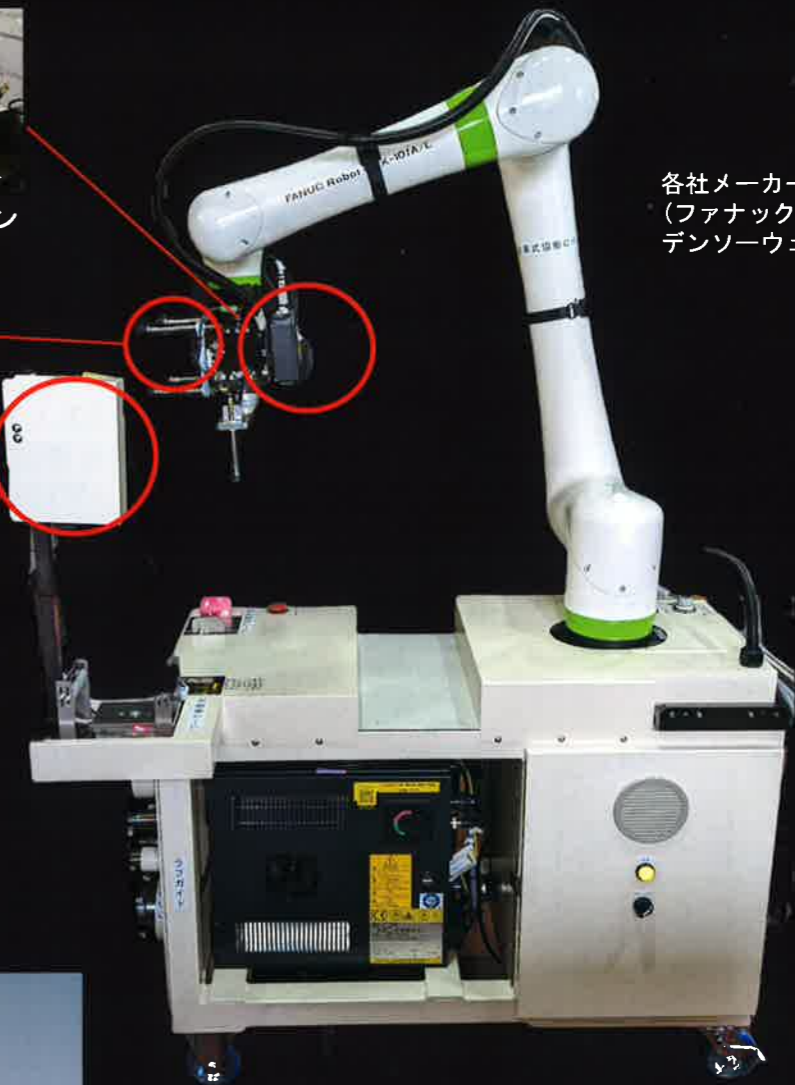


・3Dビジョン

- ・吸着ハンド
- ・平行/三ツ爪チャック
- ・ハンドチェンジャー



- ・画像センサー
- ・AI認識カメラ



各社メーカーのロボットにも対応可能  
(ファナック、安川電機、川崎重工、デンソーウェーブ、ナチ等)



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クアップできます。
- 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!!