

小型・協働ロボットの共用化

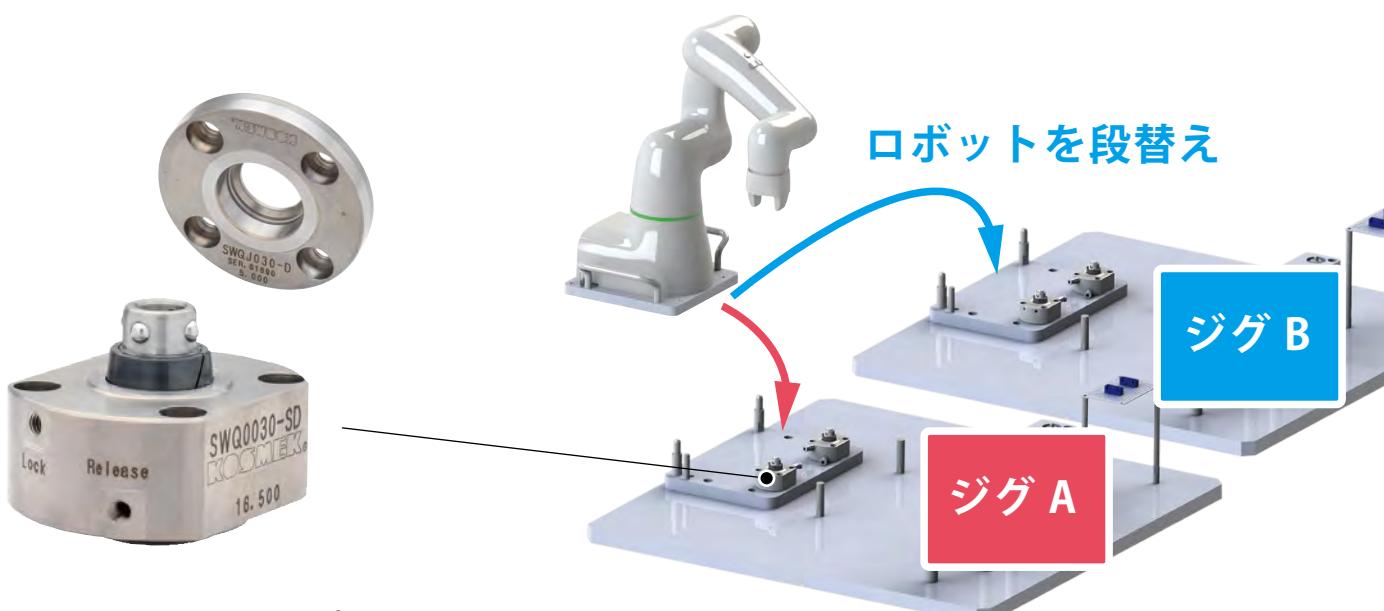


ロボットを再設置しても、高精度位置決めで再ティーチング不要

ロボットを、設備間で交換した際、ロケートクランプ(model SWQ/SWT)の繰返し位置決め精度 $3 \mu\text{m}$ で、

設置できるため再設置時のロボットの再ティーチング、もしくは位置の補正が不要になります。

設置作業がだれでも簡単に行えるようになります。



小型ロケートクランプ

Model SWQ

作業の異なる「ジグ A」と「ジグ B」をロボット 1 台で共用化し
ロボットを移動・段替えさせることで、作業を汎用化します。