

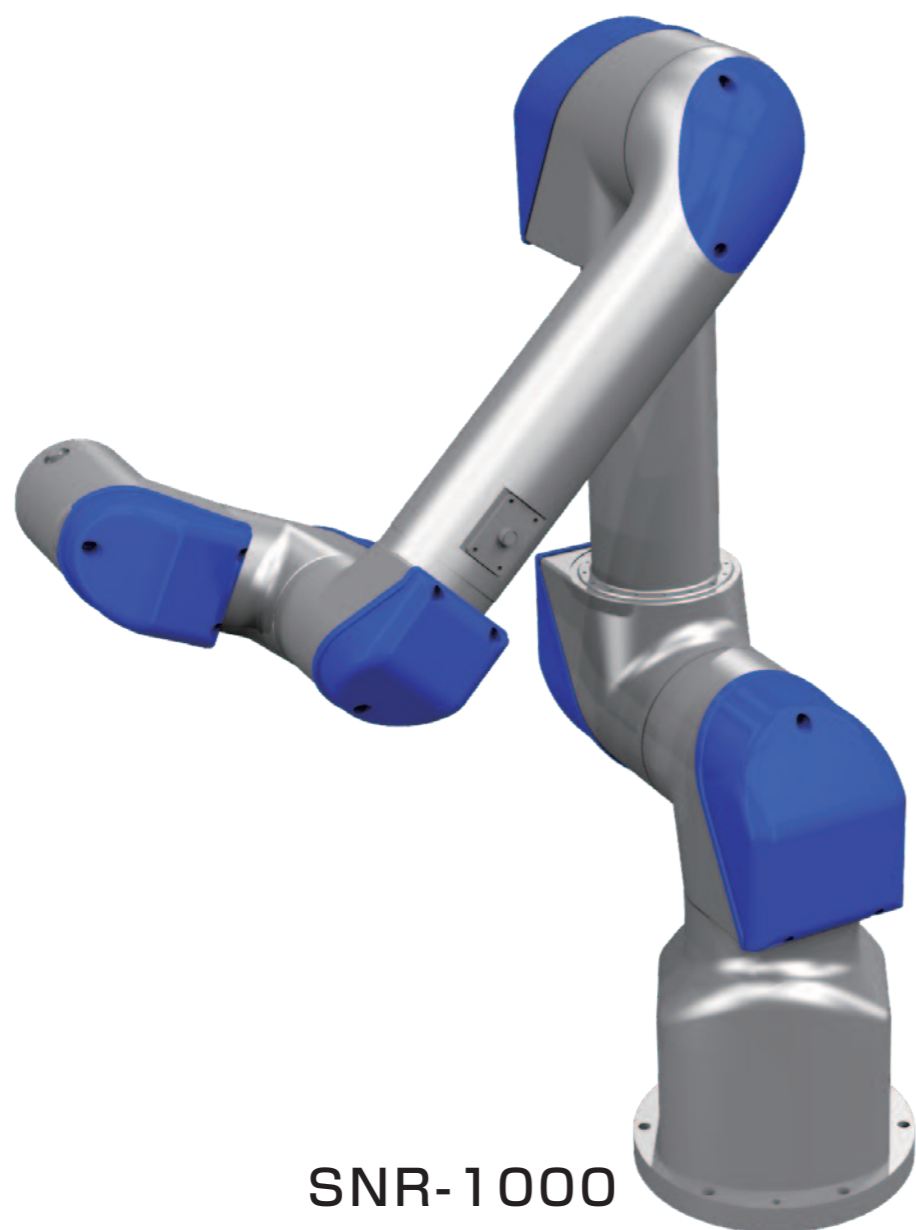
# N-JIKU ロボット “SNR-1000”

N-JIKU Robot “SNR-1000”

## 食品工場や部品工場などの人手作業の代替をターゲットにした、 新開発の多軸ロボット

Newly developed multi-axes robot as alternative to human work in food  
and part manufacturing factory

16年度リリース予定



SNR-1000

### 特長 Features

- ダイレクトティーチングにより、熟練作業者の人手作業を効率的にロボットに教え込ませることができます。
- ティーチングに不慣れなエンジニアの方でも操作が可能で、現場に導入していただきやすいロボットシステムです。

※国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構(NEDO)の事業において得られた成果を活用しています

### 仕様 Specification

項目	仕様
最大可搬質量	5kg
位置繰り返し精度	0.1mm
電源電圧	AC100~240V
保護等級	IP54
質量	25kg
設置方法	床置・壁掛け・天吊り
コントローラ	デンソーウェーブ製 RC8コントローラ
エンドエフェクタとの インターフェース	エア配管：なし 電気信号線：12(5.6A×2、3A×10)

**DENSO**

革新技術工場。  
**SQUSE**  
株式会社スキューズ

# 直交多関節型ロボット エリアキューブ

AREA CUBE

取り扱いが容易な直交軸をベースに手首3軸を搭載。

3 wrist axes with easy handling Cartesian axes.

バラ積みピッキングや、面・バリ取り、シーリングなどにお使い頂けます。

Suitable for bulk parts picking, sealing, chamfering and deburring.

外観



動作領域・速度

J1(X) : 1200mm(1200mm/sec)

J2(Y) : 500mm(1200mm/sec)

J3(Z) : 300mm(1200mm/sec)

J4 : ±270°(±247°/sec)

J5 : ±270°(±247°/sec)

J6 : 120°(±396°/sec)

## 特長 Features

- 直交3軸での位置制御
- 手首3軸での姿勢制御

## 仕様 Specification

- 制御環境はデンソーウェーブ社製を使用し、デンソーロボットと同等の使いやすさを実現。

仕様

電源仕様 : 3相200V 3KVA

駆動方式 : ACサーボモータ

軸数 : 6軸(直交3、手首3)

可搬重量 : 7kg(ハンド含む)

寸法(mm) : 1863×1022×1390.5

質量(kg) : 120(ケーブル含む)

制御



コントローラ RC8



ティーチングペンダント

**DENSO**

# NT Research製 パラレルリンクロボット “NPicker”

NT Research Parallel link Robot “NPicker”

食品・医薬品をはじめ、機械部品や電子部品の組立てなど、幅広い用途の高速ピッキングを実現します。

High-speed picking for a wide range of application such as food, medical and machine/electronics parts assembly.



## 特長 Features

- コンパクトなRC8コントローラを採用
- WINCAPSⅢを用いて最適なシミュレーションが可能

## 仕様 Specification

- 軸数：4軸
- 可搬荷重：2Kg
- 作業範囲：半径600mm、高さ330mm
- 繰り返し精度：± 0.1 mm
- 処理速度：150cpm(2kg荷重)
- 本体重量：約75kg