

# 人協働ロボット

## COBOTTA PRO を活用した惣菜盛り付けシステム

これまで自動化の難しかった惣菜の盛り付け工程を COBOTTA PRO と食品用グリッパを組み合わせ、自動化を実現しました。不定形物の惣菜を精度高く盛り付けることが可能です。

### デモ機概要



### 1. COBOTTA PRO と食品用グリッパの 組合せにより高精度な盛り付けを実現

- ・ 固形、不定形を問わず粘着性の高い惣菜の取り扱いが可能
- ・ 食品用グリッパにより高い重量精度を実現
- ・ 3D カメラを活用して、ピッキング位置や取得重量を推定

### 2. 省スペースで導入可能

- ・ 安全柵が不要なため、スペースが狭く設置できなかった場所にも導入可能
- ・ 人と並んで稼働できるため、既存の製造ラインに簡単導入

### 3. 生産性と安全性を両立した高速人協働ロボット

- ・ スリムでコンパクト、高速稼働できるハイパワーなアーム
- ・ ロボットの関節部に手が巻き込まれない安全構造

### 仕様表

#### COBOTTA PRO 900

最大リーチ  
(TCP/先端フランジ中心) 1,066 mm

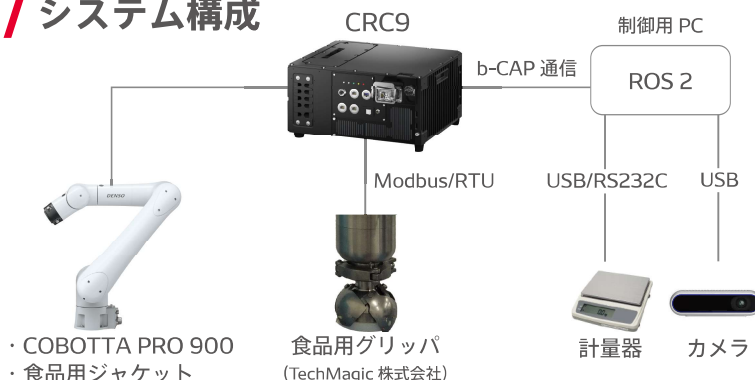
最大可搬質量 6 kg

最大TCP並進速度  
(非協働状態時) 2,100 mm/s

位置繰り返し精度 ±0.03 mm

耐環境タイプ IP54(防塵防滴タイプ) / Class5(クリーンタイプ)

### システム構成



### 食品用グリッパ\* 開発中 (TechMagic 株式会社)

食品を直接つかんで盛り付けるための衛生的なロボット用グリッパ。ポテトサラダ、コールスロー等の粘着性の高い食品の盛り付けが可能です。

グリッパ直径 Φ85 mm フランジ面からの長さ 217 mm

重量 2 kg 電源 24 V/1.5 A

通信インターフェース Modbus/RTU(RS485)

