

MZ07

世界最速 軽量コンパクト

特長



- 高速動作による生産性の向上

標準モーションサイクルタイム(往復動作)0.31秒で、
従来比30%短縮※1

※1 当社従来機比

- コンパクトで広い動作範囲

A4用紙サイズよりも小さく、コンパクトな設置面積
最大リーチが従来機に比べて約10%向上

- スマートなケーブル配線

- 豊富なアプリケーション仕様と設置条件

視覚仕様、力覚センサー仕様などに対応
壁掛け・天吊り・傾斜など自由な設置条件

ものづくりの現場では、品質向上、少人化・無人化によるコスト低減をねらいとしたロボット化のニーズが一段と高まっています。とくに、中国をはじめとした新興国では、人件費の高騰、労働人口の減少や少子高齢化が進むなかで、各種加工・小物搬送・組立・箱詰・梱包などの人手作業に対応する小型ロボットの需要が、ますます拡大しています。その要求に応えるため、NACHIは世界最速、軽量コンパクトロボットMZ07を開発しました。

MZ07は、ロボットアームの軽量化により、世界最速の動作速度(標準モーションのサイクルタイム0.31秒)を実現。パレタイズの搬送動作速度では、サイクルタイムを約30%短縮(当社比)でき、生産性を飛躍的に向上させました。手首部は中空構造となっており、ハンド用のケーブルとホースをこの中空穴に通したことで、狭いエリアへの進入をスムーズにしました。専用小型コントローラCFDは、ロボットの架台下へ収納でき、生産設備のコンパクト化を実現しています。

不二越は、日本のものづくりを支えるべく、MZ07の特長を活かした製造工程の自動化・効率化を推進していきます。



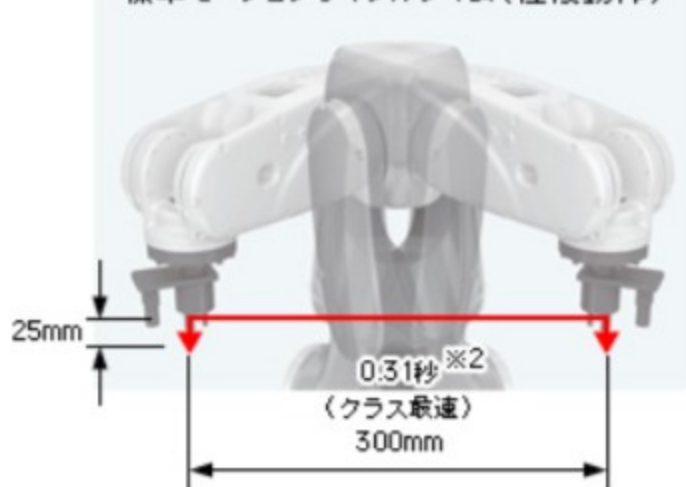
専用小型コントローラ CFD

今回、MZ07と共にコントローラーも小型化。

外形寸法:幅369mm x 奥行き490mm x 高さ173mm

高速動作

標準モーションサイクルタイム(往復動作)



※2 負荷質量1kgの場合です。ロボットプログラム、設置条件などにより変わる場合があります。

スマートなケーブル配線

ケーブル
中空穴通し



スマートな配線で狭い
エリアへの進入も楽々

適用事例

組立(力センサー)



検査(視覚センサー)

