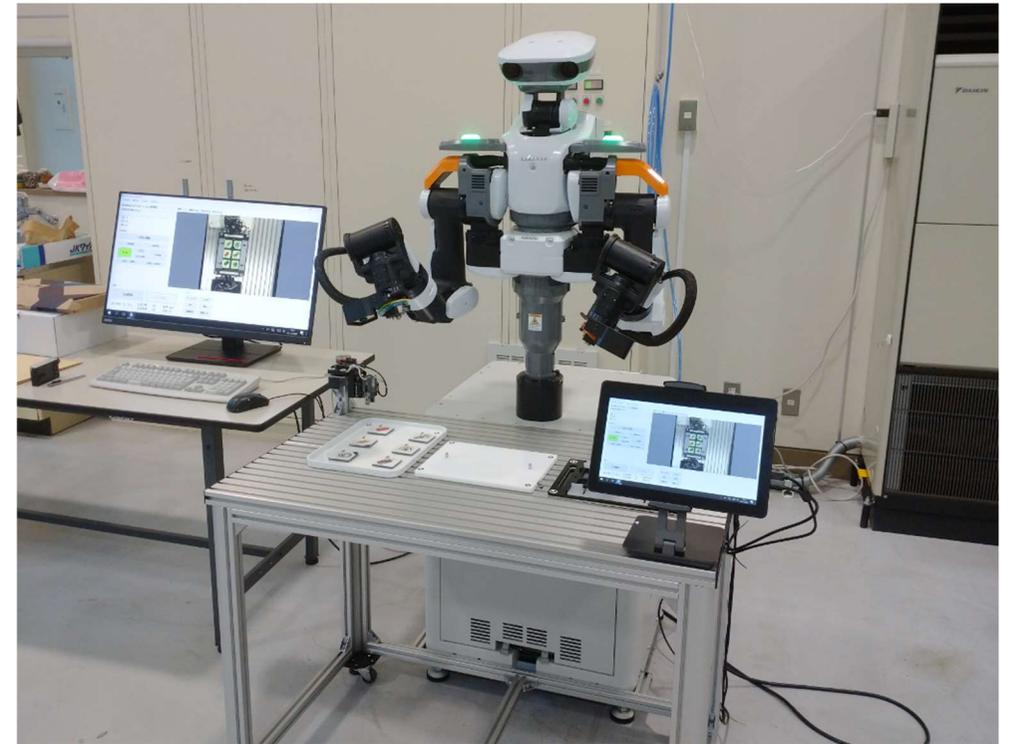


八戸工業研究所所有装置

名称	双腕型協働ロボット	メーカー	カワダロボティクス(株)	型式	NEXTAGE	取得	R3
概要	「人と一緒に働くヒト型ロボット」がコンセプトのロボット。2本の腕と画像認識用カメラを備え、画像認識システムにより周囲の環境や作業対象を認識しながら作業可能。協働ロボットとしての安全基準を満たしており、リスクアセスメントにより、安全柵無しでも運用可能。						
応用事例	機械・電気部品の組立など						
主な仕様	<ul style="list-style-type: none"> ・最大可搬質量：片腕3 kg、両腕6kg ・関節自由度：15（片腕6自由度、首2自由度、腰1自由度） ・前方向リーチ：620 mm ・繰り返し位置精度：±0.03 mm ・汎用I/O：入力32ch 出力32ch ・位置指示方法：ティーチングペンダントを使用したプログラムによる位置指示 ・ステレオビジョンカメラおよびハンドカメラ装備 ・ハンドプロビジョンにより手先を動的に脱着可能 						
その他	<ul style="list-style-type: none"> ・ロボットハンドは2つ爪空圧タイプ(開口幅：20mm) 						
使用料 手数料	機器貸出：最初の1時間まで 3,200 円 2時間目以降 1,600 円/時間						



機械使用予約・お問い合わせ 八戸工業研究所 機械システム部

TEL: 0178-21-2100, FAX: 0178-21-2101 e-mail: kou_hachinohe@aomori-itc.or.jp

○本装置は新型コロナウイルス感染症対応地方創生臨時交付金により導入しました。