

特長

- **省スペース**
広い動作範囲により、走行装置の設置が不要
壁掛型の振り子動作で、通路のような狭小レイアウトでも作業可能
- **高速・高精度**
軽量化と高剛性を両立した設計で、クラストップレベルの高速・高精度を実現
- **パワフルな手首**
MZ12Hの2倍以上の手首トルク
大型ワークやハンドに対応

ものづくりの現場では、生産年齢人口の減少に伴う人手不足や人件費高騰を背景に、ロボット導入による自動化が拡大している。

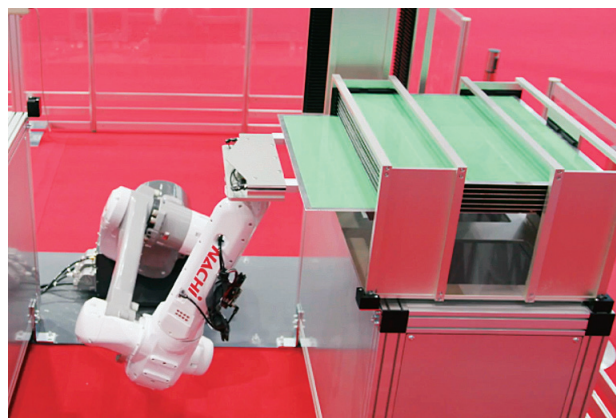
今回新たに開発した壁掛型省スペースロボットMZ12Wは、半導体・基板分野に向けて、ベース機MZ12Hの特長であるスリムで広い動作範囲、高速・高精度はそのままに、大型ワークやハンドに対応したパワフルな手首になっている。6軸垂直多関節型構造を活かし、自由な制御姿勢で様々な方向へハンドを挿入することが可能なほか、狭小レイアウトでも、壁掛型構造による振り子動作で自身のアームと干渉せず動作可能となる。さらに、基板挿入ハンドよりロボットアームが上に行かないため、基板へのダスト付着リスクが低減できる。マシンローディング用途では、設備開口部をふさがずに設置でき、メンテナンス性が向上する。

今後も、高性能なロボット本体と利便性の高いアプリケーションの開発を進め、全世界のお客様に最適なソリューションを提供する。



■ 適用例 基板搬送

- ・ 基板搬送工程のラック収納に最適



■ 適用例 マシンローディング

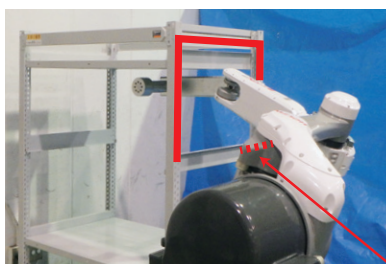


通常のロボットの場合、

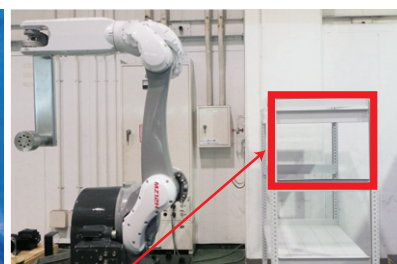
- ・ 開口部の前にロボットを置く
⇒メンテナンス性が悪い
- ・ 走行軸を設置する
⇒一品一様の設計のため、高価
⇒走行軸の幅が必要

MZ12W
を適用

取出姿勢



待機姿勢



開口部

MZ12Wの場合、

- ・ 開口部付近を避けて、ロボットを置くことができる
⇒**メンテナンス性向上**
- ・ 広い動作範囲
⇒**走行軸がなくとも、設備に届く**
⇒**安価**

開口部（扉）付近がフリースペースとなるため、メンテナンス性が向上！