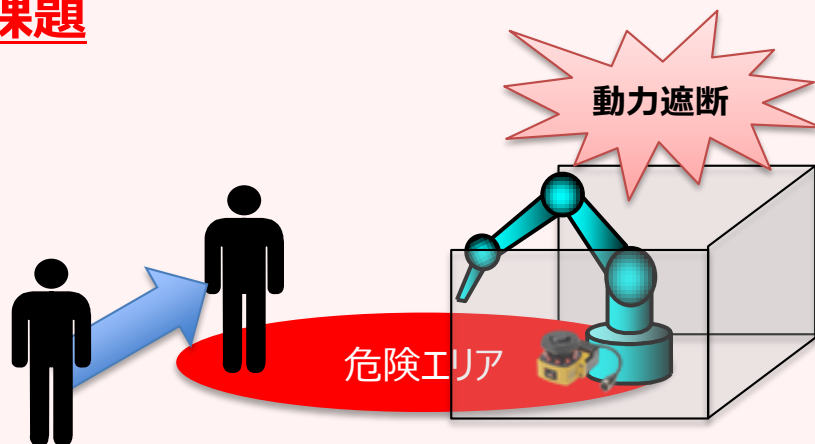


協調ロボットTMシリーズなら

動力遮断することなく安全性と生産性を両立できます！

課題



危険エリアに人が侵入したとき、ロボットの動力遮断することなく安全を確保したい・・・

ロボットの動作を維持しつつも、生産性を確保したい・・・



解決案

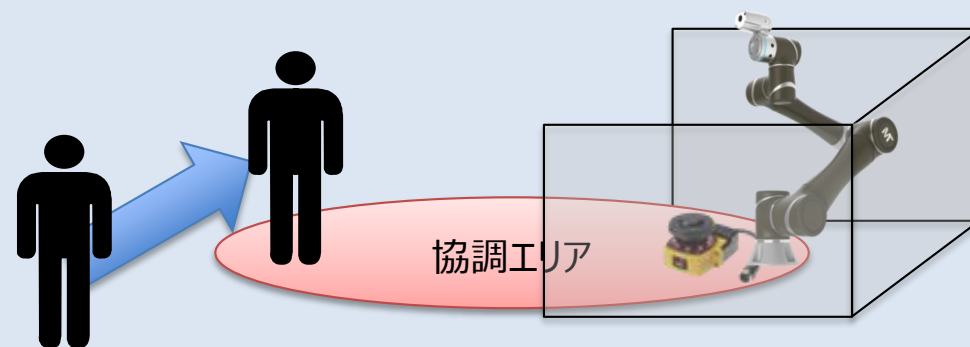
協調ロボットTMシリーズの機能「協調モード」と、安全機器の組み合わせで、安全性と生産性を両立できます。

協調モードでは、以下の動作を高い安全性をもって実現できます。

- 動作速度を低速で維持します。
- ロボットアームやグリッパに接触したとき、一時停止します。（動力維持）
- 非常停止スイッチ押下時は、動力遮断します。

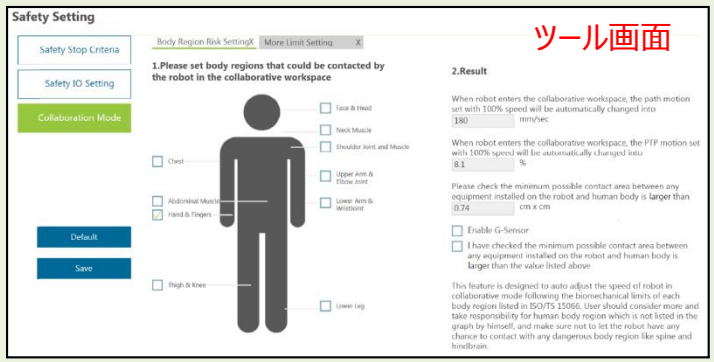
「協調モード」に移行
⇒ 動力維持！

協調ロボット
TMシリーズ



効果

① 協調モード時の安全設定を、ツール上で簡単設定できます。



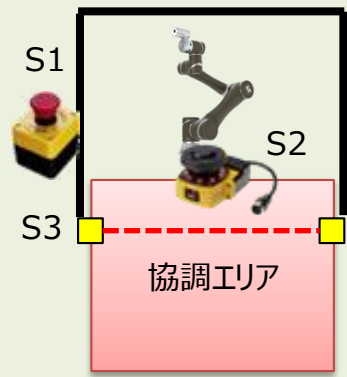
接触可能性がある
人体部位をツール上で選択



規格に基づいた安全速度や
トルクを自動算出

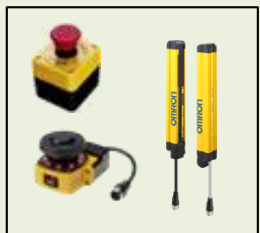
② オムロンの安全機器との組み合わせで、最適な安全制御を実現できます。

安全機器使用例

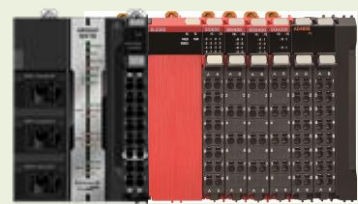
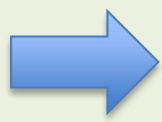


安全制御例

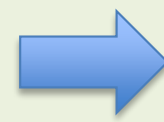
安全機器とその操作	ロボット動作	ロボット動力源	安全性
全安全機器 操作なし	自動運転モード 定常動作	ON	PLd
非常停止押しボタンS1 スイッチの押下	全モード 非常停止	OFF	PLd
セーフティレーザスキャナS2 協調エリアへの侵入	協調モード 低速動作	ON	PLd
セーフティライトカーテンS3 遮光	協調モード 一時停止	ON	PLd



- 各種安全入力機器
- セーフティスイッチ
 - セーフティライトカーテン
 - セーフティレーザスキャナ/セーフティマット



- マシンオートメーションコントローラ
- NJ/NXシリーズ
 - セーフティコントローラ
 - NXシリーズ



協調ロボット
TMシリーズ