



ものづくりの現場では、少人化と品質向上を目的として、ロボット導入が進んでいます。とくに人が近づくとスピードが遅くなり、衝突すれば安全に停止する協働ロボットは、安全柵が不要で、省スペース化や柔軟な生産ラインの構築が可能なことから、導入事例が増加しています。しかしながら、通常の産業用ロボットに比べて作業スピードが落ちること、衝突してからしか停止しないことから、導入をためらうことも少なくありません。

今般、当社は新たにぶつからないロボット「MZS05」を開発、すぐれた安全性能と、協働ロボットトップクラスの高速・高精度を実現しました。ロボットに内蔵した複数のセンサがロボット周囲を常時監視し、人やものが接近すると協働運転モード（最大1,000mm/sec）に自動で速度を落とし、さらにロボットに接近すると、ぶつかる前に止まります。またMZ Fシリーズと共通メカニズムの採用により、人やものが周囲にない時は、最大2,500mm/secでの稼働が可能で、生産性の向上に貢献します。

今後は30Kg可搬までのシリーズ化を進め、全世界のお客様に最適なソリューションを提供、ロボットの活用分野を拡大していきます。

特 長

■ 優れた安全性

- ・ 複数センサがロボット周辺を常時監視
 - ・ 360°どこから作業者が接近してもぶつかる前に止まる
 - ・ ロボット停止後の再起動が不要
 - ・ 人やものが離れると自動で作業を再開
 - ・ 協働ロボットの国際安全規格*の適合
- *ISO13849-1、ISO10218-1、ISO/TS15066

■ 高速・高精度

- ・ MZ Fシリーズと共通のメカニズムによりクラストップレベルの高速・高精度を実現

■ 幅広い用途に対応

- ・ 優れたクリーン性能（ISO クラス4）と豊富なアプリケーションを準備
- ・ AMRへの搭載など、様々な用途に対応



ロボットFA展示場には様々な活用事例を展示

■ センサ機能



レーザスキャナと安全ソフトウェアが常に人と先端ツールの位置関係を演算・監視。人が先端ツールに接触しそうになると動作を停止

動作モードのイメージ

ぶつかる前に止まる
検知距離最大500mm

協働モード範囲
[最大1,000mm/s]
最大半径5,000mm
(任意設定が可能)

協働モードの範囲外
非協働モードで高速運転
[最大2,500mm/s]



センサ内蔵アーム
人が50センチまで近づくと動作を停止



レーザスキャナ
監視設定範囲内（最大半径5メートル）に人が入ると、非協働モードから協働モードへ切り替え