

MoMa-GIANT

自走ロボットLDと
協働ロボットTMを一体化

- 導入時の **マッピング** → **走行テスト** → **ハンドリング**
一連動作を専門スタッフがサポート
- 協働ロボットの可搬質量は、最大 **20kg** まで選択可能
- 操作が容易なインターフェース
- ロボット群の複数台管理が可能な管理システム

point

01

人の代わりとして

運搬作業+ワークの受渡を実行

point

02

◎ 省人化

◎ 人作業の改善

◎ 稼働時間の拡張 への解決策として



実績

半導体工場などクリーンな環境でご活用いただいております！

ロボット管理システム JOS (Job Ordering System)

上位システム

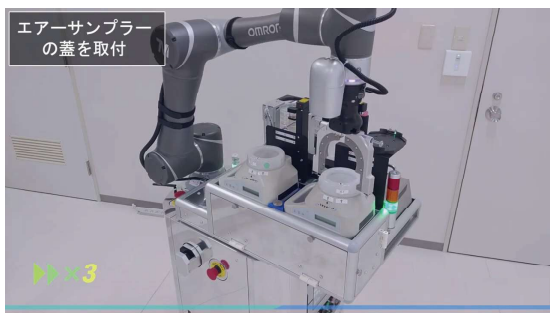
上位システムとロボット群を連携する MiddleWare です。ロボットへの動作指示、稼働状況監視、スケジューリングなど、生産性向上に役立つ機能を搭載しております。



環境モニタリングの自動化



医薬品の安全性・有効性を保証するために行われている環境モニタリングの自動化をMoMa-SLIMにより実現しました
JOSによるスケジューラ機能で定期的に特定エリアの環境モニタリングを実施し作業負担を軽減しました



※大気中の粒子や菌等を定期的に測定する作業

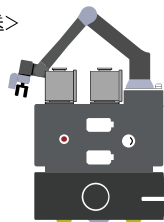
FOUP搬送



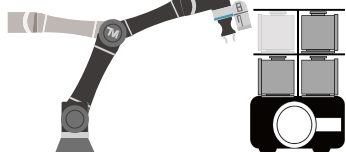
半導体工場内では製品品質を守るために人の出入りを最低限にして粉塵が持込まれることを防いでいます。そのため限られた人員で運搬のような単純作業も行う必要があります。

この運搬作業をクリーン仕様のロボットで代替し、作業負担を軽減しました

<MoMaによる搬送>



<AMR、COBOT 協働システムによる搬送>



※FOUP：半導体工場において、ウェーハ等を別工程へ搬送・保管するための密閉型容器

モバイルマニピュレータの仕様

サイズ	幅 750mm× 奥行 1220mm× 荷台高さ 900mm
自走ロボット	LD-250（オムロン社製） ^{※1}
協働ロボット	TM12S-M、TM14S-M、TM12M、TM14M、TM20M
エンドエフェクタ	TM 用 Plug&Play ハンド（Robotiq 社製、OnRobot 社製、SCHUNK 製等） ^{※2}
最大積載質量	約 40kg
稼働時間	4h 以上 ※満充電からの使用 LD のバッテリーを使用
移動最高速度	950mm/sec ※環境に合わせて速度は下げてご使用ください
推奨通路幅	1600mm 以上（通路中央部において旋回可能） 2500mm 以上（本機互いすれ違いの場合）
安全機能	セーフティ PLC を搭載し、走行・アーム動作モードを完全分離しています

※1 ご使用にあたっては、弊社取り扱い説明書、及び各ロボットメーカーのユーザーズマニュアルをご熟読下さい。

※2 カスタムハンドの製作も承っております。



〒870-0946 大分県大分市大字曲字川成937番地1号
TEL 097-557-0011



REALIZEはFIG株式会社のグループ企業です
<https://www.realize-fig.jp/>



本誌には主に機種のご選定に必要な内容を掲載し、ご使用上の注意事項等は掲載しておりません。
ご使用にあたっては、弊社取扱説明書および各ロボットメーカーのユーザーズマニュアルをご熟読下さい。