Stock Code：06871.HK

ROBOTPHOENIX

TOUCH YOUR DREAMS
WITH ROBOT FINGERTIPS

Robotics & Automation Solutions



General Products Selection

List of Robots

Bat Series
パラレルリンクロボット






	S0.5シリーズ		S1シリーズ	
仕様項目	Bat250M-S0.5	Bat360M-S0.5	Bat360-S1	Bat360M-S1
定格可搬重量	0.5kg	0.5kg	1kg	1kg
動作範囲直径	250mm	360mm	360mm	360mm
軸数	3+1	3+1	4	3+1
下置き第4軸	あり	あり	なし	あり
繰返し位置決め精度	±0.05mm	±0.05mm	±0.05mm	±0.05mm
繰返し位置決め精度(角度)	±0.1°	±0.1°	±0.1°	±0.05°
同期動作回数*1	67 回/min	67 回/min	65 回/min	141 回/min
定格出力	0.5kW	0.8kW	0.85kW	0.8kW
設置方式				

Bat Series
パラレルリンクロボット





	S6シリーズ		
仕様項目	Bat1300-S6	Bat1600-S6	Bat1100M-S15
定格可搬重量	6kg	6kg	15kg
動作範囲直径	1300mm	1600mm	1100mm
軸数	4	4	3+1
下置き第4軸	なし	なし	あり
繰返し位置決め精度	±0.05mm	±0.05mm	±0.05mm
繰返し位置決め精度(角度)	±0.1°	±0.1°	±0.05°
同期動作回数*1	150 回/min	150 回/min	120 回/min
定格出力	6kW		
設置方式			

*1：最大ピック&プレース回数は、ロボットアームが1分間に完了できる最大回数を示します。
測定条件：第4軸回転±90°（定格慣性時）、定格可搬質量（グリッパーを除く）ストローク25–305–25mm。








S3シリーズ

Bat600M-S3	Bat800-S3	Bat800M-S3	Bat1100-S3	Bat1100C-S3	Bat1100M-S3
3kg	3kg	3kg	3kg	3kg	3kg
600mm	800mm	800mm	1100mm	1100mm	1100mm
3+1	4	3+1	4	3	3+1
あり	なし	あり	なし	/	あり
±0.05mm	±0.05mm	±0.05mm	±0.05mm	±0.05mm	±0.05mm
±0.05°	±0.1°	±0.05°	±0.1°	/	±0.05°
115 回/min	150 回/min	115 回/min	150 回/min	150 回/min	115 回/min
3.4kW					
天井設置					







S15シリーズ			S20シリーズ	S25シリーズ
Bat1300C-S15	Bat1300M-S15	Bat2000M-S15	Bat1300N-S20	Bat2200M-S25
15kg	15kg	15kg	20kg	25kg
1300mm	1300mm	2000mm	1300mm	2200mm
3	3+1	3+1	2+1	3+1
/	あり	あり	あり	あり
±0.1mm	±0.1mm	±0.1mm	±0.05mm	±0.1mm
/	±0.05°	±0.05°	±0.05°	±0.05°
125 回/min	120 回/min	100 回/min	100 回/min	95 回/min
6.2kW	6.6kW	6.1kW	4.6kW	9.6kW
天井設置				

Python Series
スカラロボット





仕様項目		Python400-B6	Python450-B6	Python500-B6
アーム長	第1・第2アーム合計長	400mm	450mm	500mm
繰返し位置決め精度（XY平面：水平方向、Z軸：垂直方向、RZ：回転方向）	第1・第2関節	±0.02mm	±0.02mm	±0.02mm
	第3関節	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第4関節	±0.01°	±0.01°	±0.01°
可搬重量	定格	3Kg	3Kg	3Kg
	最大	6Kg	6Kg	6Kg
動作範囲	Z軸ストローク	240mm	240mm	240mm
標準サイクルタイム *2		0.37s	0.39s	0.38s
定格出力				
設置方式		卓上設置	卓上設置	卓上設置
重量（ケーブルを除く）		24kg	24kg	25kg
対応コントローラ				

Python Series
スカラロボット





		B10シリーズ		B20シリーズ
仕様項目		Python550-B10	Python650-B10	Python800-B20
アーム長	第1・第2アーム合計長	550mm	650mm	800mm
繰返し位置決め精度（XY平面：水平方向、Z軸：垂直方向、RZ：回転方向）	第1・第2関節	±0.025mm	±0.025mm	±0.025mm
	第3関節	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	第4関節	±0.01°	±0.01°	±0.01°
可搬重量	定格	5Kg	5Kg	10Kg
	最大	10Kg	10Kg	20Kg
動作範囲	Z軸ストローク	208mm	208mm	208mm（420mmはオプション）
標準サイクルタイム *2		0.51s	0.51s	0.47s
定格出力		2.0kw		
設置方式		卓上設置	卓上設置	卓上設置
重量（ケーブルを除く）		33kg	33.5kg	40kg
対応コントローラ				CB418-A4D/CB402-A3D

*2：サイクルタイムは、定格可搬質量2kg、水平移動距離300mm・垂直移動距離25mmの往復アーチ動作で測定。
ロボットの最高速度かつ最適なストローク座標条件で試験を実施。






B6シリーズ

Python550-B6	Python550F-B6	Python600-B6	Python650-B6
550mm	550mm	600mm	650mm
±0.02mm	±0.02mm	±0.02mm	±0.02mm
±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
±0.01°	±0.01°	±0.01°	±0.01°
3Kg	3Kg	3Kg	3Kg
6Kg	6Kg	6Kg	6Kg
240mm	130mm	240mm	240mm
0.37s	0.45s	0.45s	0.39s
1.3kw			
卓上設置	天井設置	卓上設置	卓上設置
25kg	20kg	26kg	26kg
CB417-A4D/CB400-A3D			






G20シリーズ

Python800-G20	Python1000-G20
800mm	1000mm
±0.025mm	0.025mm
±0.01mm	0.01mm
±0.01°	0.01°
10Kg	10Kg
20Kg	20Kg
208mm（420mmはオプション）	420mm
0.47s	0.48s
2.4kw	
卓上設置	卓上設置
39kg	42kg

Cシリーズ（クリーンルーム仕様）

Python550F-C3	Python800-C10
550mm	800mm
±0.02mm	±0.025mm
±0.01mm	±0.01mm
±0.01°	±0.01°
1Kg	5Kg
3Kg	10Kg
100mm	178mm
0.45s	0.47s
1.3kw	2.4kw
天井設置	卓上設置
20kg	39kg
CB417-A4D/CB400-A3D	CB418-A4D/CB402-A3D

Camel Series

AGV/AMR無人搬送車







仕様項目		Squirrel-50	Camel-400-D	Camel-600-SP1
基本パラメータ	外形寸法:L*W*H	678*450*435mm	780*550*255mm	950*650*255mm
	本体重量	70Kg	98Kg	130Kg
	最大積載量	50Kg	400Kg	600Kg
	シャーシ最低地上高	25mm	25mm	25mm
	最小旋回直径	678mm	750mm	965mm
	ジャッキ駆動方式	電動+ボールねじ	電動	電動
	ジャッキ高さ	≥400mm	60mm	60mm
	昇降速度	≤4S	2-3S	2-3S
走行性能	定格走行速度　無負荷/全負荷	4/3.5 m/s	1.9/1.5 m/s	1.9/1.5 m/s
	加速度　無負荷/全負荷	2/1.2 m/s^2	0.6m/s^2;0.3m/s^2	0.6/0.3 m/s^2
	駆動方式	二輪差動駆動	二輪差動駆動	二輪差動駆動
位置決め・ナビゲーション	ナビゲーション方式	QRコード	レーザーSLAMまたはQRコード	レーザーSLAMまたはQRコード
	停止位置精度／角度精度	±5mm/±1°	±5mm/±1°	±5mm/±1°
バッテリー性能	容量／定格電圧	10Ah/48V	16Ah/48V	24Ah/48V
	充放電サイクル数	1,500サイクル	1,500サイクル	1,500サイクル
	定格運転条件下での連続稼働時間	4-6H	8H	8H
	完全放電後の充電時間	≤1.5H	≤1.5H	≤1.5H

Camel Series

AGV/AMR無人搬送車





仕様項目		Chameleon-S200	Chameleon-P300
基本パラメータ	外形寸法:L*W*H	920*620*257mm	1000*650*300mm
	旋回直径	1013mm	1193mm
	本タウ重量	90kg	130kg
走行性能	定格走行速度　無負荷/全負荷	1.5/1.2 m/s	1.5/1.2 m/s
	加速度　無負荷/全負荷	0.6/0.3 m/s^2	0.6/0.3 m/s^2
	駆動方式	二輪差動方式	二輪差動方式
位置決め・ナビゲーション	ナビゲーション方式	レーザーSLAM	レーザーSLAM／QRコード
	終端位置決め方式	ビジュアルガイダンス	/
	停止位置精度／角度精度	±10mm/±1°	±5mm/±1°
バッテリー性能	容量／定格電圧	50Ah/48V	60Ah/48V
	充放電サイクル数	1,500サイクル	1,500サイクル
	定格運転条件下での連続稼働時間	8H	10H
	完全放電後の充電時間	≤1.5H	1.5H
	バッテリー交換対応の有無	非対応	対応
安全保護	非常停止ボタン	数量:2個／前後に各1個	数量:2個／前後に各1個
	接触保護	圧電式エッジスイッチ	圧電式エッジスイッチ
	レーザー障害物回避範囲	360°	360°



Camel-1000-D



Camel-1500-D



Camel-2000



Camel-3000

1150*820*256mm	1150*820*256mm	1900*1200*400mm	2000*1300*420mm
180Kg	200Kg	680Kg	900Kg
1000Kg	1500Kg	2000Kg	3000Kg
25mm	25mm	40mm	40mm
1199mm	1199mm	2166mm	2304mm
電動	電動	電動	油圧
60mm	60mm	100mm	130mm
2-3S	2-3S	2-3S	2-3S
1.8/1.5 m/s	1.5/1.0 m/s	1.2/1.0 m/s	1.2/1.2 m/s
0.6/0.3 m/s^2	0.6/0.3 m/s^2	0.6/0.3 m/s^2	0.6/0.3 m/s^2
二輪差動駆動	二輪差動駆動	双舵輪駆動	双舵輪駆動
レーザーSLAMまたはQRコード	レーザーSLAMまたはQRコード	レーザーSLAMまたはQRコード	レーザーSLAMまたはQRコード
±5mm/±1°	±5mm/±1°	±10mm/±1°	±10mm/±1°
40Ah/48V	50Ah/48V	67Ah/48V	135Ah/48V
1,500サイクル	1,500サイクル	1,500サイクル	1,500サイクル
8H	8H	8H	8H
≤1.5H	≤1.5H	≤2H	≤2H



Camel600-SCR-B-L06



Chameleon-P300-CR-L06



Camel600-C50

950*650*500mm	1000*650*300mm	950*650*500mm
965mm	1193mm	965mm
200kg(ロボットアームを除く)	200kg(ロボットアームを除く)	180kg(ロボットアームを除く)
1.5/1.2 m/s	1.5/1.2 m/s	1.9/1.5 m/s
0.3/0.3 m/s^2	0.3/0.3 m/s^2	0.3/0.3 m/s^2
二輪差動方式	二輪差動方式	二輪差動方式
レーザーSLAM／QRコード	レーザーSLAM／QRコード	レーザーSLAM／QRコード
ビジョン（3D／2D）	ビジョン（3D／2D）	ローラー移載
±5mm/±1°	±5mm/±1°	±5mm/±1°
24Ah/48V	60Ah/48V	24Ah/48V
1,500サイクル	手動／自動／クイック交換式バッテリー	1,500サイクル
6H	10H	8H
1.5H	1.5H	1.5H
非対応	対応	非対応
数量：2個／前後に各1個	数量：2個／前後に各1個	数量：2個／前後に各1個
圧電式エッジスイッチ	圧電式エッジスイッチ	圧電式エッジスイッチ
前方260°／後方180°	360°	前方260°／後方180°

Hogene Series

ヒューマノイドロボット



仕様項目			W001	W001 Plus	W001 Pro
基本仕様	製品カテゴリ		ヒューマノイドロボット	ヒューマノイドロボット	ヒューマノイドロボット
	カラー		シルバー／ブラック	シルバー／ブラック	シルバー／ブラック
	本体高さ		1,200～1,700 mm	1,200～1,700 mm	1,200～1,700 mm
	質量		約100 kg	約150kg	約200 kg
	移動速度		0.8～2 m/s	0.8～2 m/s	0.8～2 m/s
	総自由度（ハンド含む）		24 DOF	24 DOF	24 DOF
	バッテリー(リン酸鉄リチウムイオンバッテリー)		48V 18Ah	48V 18Ah	48V 40Ah
技術仕様	アーム仕様	自由度	7 DOF（片腕）	7 DOF（片腕）	7 DOF（片腕）
		最大リーチ	600 mm	800 mm	1000 mm
		可搬質量	3 kg（片腕）	5 kg（片腕）	10 kg（片腕）
		アーム重量	7 kg（片腕）	11 kg（片腕）	23 kg（片腕）
		先端速度	0.5 m/s	0.5 m/s	0.5 m/s
		繰返し位置決め精度	±0.5 mm	±0.5 mm	±0.5 mm
		エンドエフェクタ	2指グリッパ標準装備（6DOF多機能ハンド選択可）		
	上半身仕様	昇降速度	600 mm/s	500 mm/s	400 mm/s
		頭部自由度	2 DOF	2 DOF	2 DOF
		状態表示	LEDインジケータ	LEDインジケータ	LEDインジケータ
		非常停止	ワンタッチ非常停止	ワンタッチ非常停止	ワンタッチ非常停止
	移動プラットフォーム仕様	自由度	8 DOF	8 DOF	8 DOF
		駆動方式	4輪独立駆動	4輪独立駆動	4輪独立駆動
		最低地上高	60 mm	60 mm	150 mm
		障害物乗り越え能力	20 mm	20 mm	50 mm
		スピーカー	3W × 2	3W × 2	3W × 2
	AIセンシング機能	AI演算性能	157 TOPs	157 TOPs	275 TOPs
		センサ構成	レーザー測距センサ×1、LiDAR×1、ステレオカメラ×1、RGB-Dカメラ×1		

※繰返し位置決め精度は標準試験条件下での測定値です。実際の精度は設置環境や運用条件により変動する場合があります。

Lobstar Series ウェハーロボット

ダイレクトドライブ式真空ロボット



仕様項目		RW-V111B
アーム形式		ダブルアーム
ストローク	Z軸	40mm
	T軸	0~360deg
	R/W軸	351mm（カスタマイズ可）
最高速度	Z軸	250mm/s
	T軸	360deg/s
	R/W軸	1000mm/s
繰返し位置決め精度	Z軸	±0.05mm
	T軸	±0.006deg
	R/W軸	±0.05mm
可搬質量		0.5Kg（エンドエフェクタを含む）
制御軸数（サーボ）		3
クリーン度		クラス1 @ 0.1μm
設置方法		上部取付け
総質量		50kg
真空度		＜1×10^{-6} Pa
リーク率		＜1×10^{-9}std.cc/sec He
ケーブル長(ロボットーコントローラー)		3m（標準）
I/Oインターフェース		5IN;8OUT
電源		DC48V 25A,DC24V 5A

大荷重ウェハー搬送ロボット



仕様項目		RW-A000H
駆動方式	R/Z/T軸	低電圧サーボ
動作ストローク	R軸	アーム長：190/260mm
	Z軸	300/450/500mm
	T軸	0-340°
最高速度	R軸	700mm/s
	Z軸	500mm/s
	T軸	130°/s
繰返し位置決め精度	R/Z軸	±0.1mm
	Z軸	±0.02°
クリーン度		クラス1 @ 0.1μm
騒音		≤80dB
電源		単相 AC220V, 50/60Hz
ケーブル長		3m（標準）
エア供給	CDA	Φ6 クイック継手，0.4～0.6MPa,10NL/min
	真空	-50～-70kPa
搬送時振動値		＜0.5g
I/Oインターフェース		8IN;8OUT
設置方法		上部／下部取付け
可搬質量		≤10kg（エンドエフェクタを含む）
エンドエフェクタ		重量物用フォーク（カスタマイズ可）

ヒューマノイドシャーシ





仕様項目

パラメータ	外形寸法:L×W×H		720*500*320(±2)mm	720*500*320(±2)mm
	トレッド		360mm	360mm
	ホイールベース		560mm	560mm
	車輪径		130mm	150mm
	旋回直径		820mm	820mm
	定格荷重		100Kg	200Kg
	シャーシ最低地上高		40mm	40mm
	総質量		65Kg	70Kg
走行性能	定格走行速度　無負荷時		120m/min	90m/min
	定格走行速度　定格荷重時		96m/min	72m/min
	駆動方式		四輪全方向移動	四輪全方向移動
位置決め・ナビゲーション	ナビゲーション方式		LiDAR SLAM	LiDAR SLAM
	停止位置精度		±10mm	±10mm
	停止角度精度		±1°	±1°
バッテリー	バッテリー種類		リン酸鉄リチウム(LiFePO4)	リン酸鉄リチウム(LiFePO4)
	容量／定格電圧		20/48Ah/V	20/48Ah/V
安全・保護	前方LiDAR	取付高さ (スキャン面)	251.5mm	251.5mm
		視野角	270°	270°
	後方LiDAR	取付高さ (スキャン面)	251.5mm	251.5mm
		視野角	270°	270°
	3Dビジョン障害物回避		オプション:前方／後方／左側／右側	オプション:前方／後方／左側／右側
	非常停止ボタン		数量:2個(左右に各1個)	数量:2個(左右に各1個)
	音声・光警報		標準	標準

デュアルZ軸ウェハーロボット



RW-A222D

仕様項目

アーム形式		ダブルアーム
制御軸数 (サーボ)		5
動作範囲	デュアルZ軸	450mm+450mm
	T軸	0～340°
	R/W軸	720mm (アーム長:190mm)
繰返し位置決め精度	Z軸	±0.1mm
	T軸	±0.02°
	R/W軸	±0.1mm
最高速度	Z軸	500mm/s
	T軸	260°/s
	R/W軸	1100mm/s
クリーン度		クラス1 @ 0.1μm
エア供給	CDA	Φ6 クイック継手, 0.4～0.6MPa,10NL/min
	真空	-50～-70kPa
電源		単相 AC220V、50/60 Hz
通信		イーサネット
I/Oインターフェース		8IN;8OUT
定格出力		2kW
設置方法		下部取付け
総重量		55～65kg(電気キャビネットを除く)
ティーチングペンダント		あり(ケーブル長5m)
ケーブル長 (ロボット—コントローラー)		3m(標準)
コントロールキャビネット寸法		435x300x155mm

4ポート EFEM

Equipment Front End Module
装置フロントエンドモジュール



PTE-141

仕様項目	PTE-121	PTE-131	PTE-141
ロードポート数	2	3	4
搬送対象	300mmウェハ: 直径300 ± 0.2mm、 厚さ775μm		
対応キャリア	25スロット 300mm FOUP(SEMI E47.1)		
	25スロット 300mm FOSB(SEMI M31)		
電源	単相 AC 220V±10%、 50/60Hz±5%、 4KVA(FFUを含む)		
真空	-80kPa~-90kPa		
	40L/min	50L/min	60L/min
圧縮空気	0.6MPa~0.7MPa		
	20L/min	30L/min	40L/min

Kingkong Series

ロボットコントローラ



仕様項目		KingKong-C1
	CPU	X86
	メモリー	8G
	ストレージ	128G SSD
イーサネット		5
EtherCAT		EtherCATマスター
USB		USB3.0 x2、USB2.0　x2
シリアルインターフェース		RS485*1 × RS232*1、3*COM（DB9オス）。RS232またはRS485モード トグルスイッチで設定可能
外部ビジョン		対応
内蔵ビジョン		対応
停電時保持機能		UPS内蔵
外形寸法		180x129x66mm

Ocean Series

ロボットコントローラ









仕様項目		CB417-A4D	CB418-A4D	CB400-A3D	CB402-A3D
電気仕様	電源	単相 AC 200–240 V、50/60 Hz		単相 AC 200–240 V、50/60 Hz	
インターフェース	I/O インターフェース	汎用デジタルI/O ×16、 設定可能I/O ×4、 NPN/PNP対応、 エンコーダ入力 ×2		汎用デジタルI/O ×8、 設定可能デジタルI/O ×4、 入力8点／出力8点を追加拡張可能、 エンコーダ入力 ×2	
	通信ポート	イーサネット ×2、 USB ×1、 PCポート ×1、 HDMI ×1、 EtherCAT ×1、 RS232/RS485 ×1		イーサネット ×2、 USB ×1、 PCポート ×1、 EtherCAT ×1、 RS232/RS485 ×1	
通信プロトコル		Modbus-RTU/TCP、TCP/IP		Modbus-RTU/TCP、TCP/IP	
本体重量		11.7Kg		22.6Kg	

潜込型牽引式AMR

ROBOTPHOENIX

Camel-T1000

Camel-T1000シリーズは、生産ラインや物流倉庫における自動搬送を実現する牽引式AMRです。自律走行、自律ナビゲーション、障害物回避機能を標準搭載し、複数台協調制御による効率的な搬送システムを構築可能です。最大1,000kgの台車牽引に対応し、工場・物流センターの省人化と搬送効率向上に貢献します。
Siemens-PLC方式とマイコン制御仕様の2方式から制御方式が選択できます。



特徴

- 磁気テープ誘導による高精度な自律走行
- レーザースキャナ搭載による安全な搬送運用
- 最大1,000kgの台車牽引に対応
- 差動二輪駆動による高い走行性・旋回性
- タッチパネルによる直感的な操作性
- Wi-Fi通信でフリート管理に対応 (5G拡張対応)
- 自動充電システム対応で連続稼働を実現
- 工場・物流センターの省人化と搬送効率向上

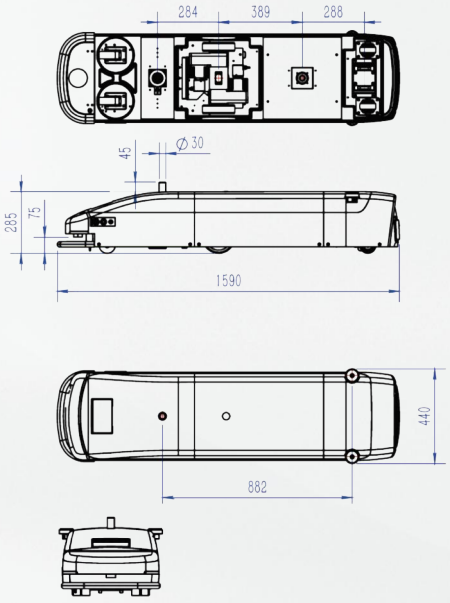
仕様概要

シリーズ	Camel T1000 シリーズ
制御方式	Siemens-PLC 制御 / マイコン制御（モデル別）
搬送方式	牽引式
最大牽引荷重	1,000 kg
外形寸法(LxWxH)	1,590 × 440 × 285 mm
車両重量	160 kg
最小旋回半径	800 mm 以下
最低地上高	30 mm
走行速度(無負荷)	0.75 m/s
走行速度(定格負荷時)	0.70 m/s
駆動方式	差動二輪駆動
誘導方式	磁気テープ誘導
停止位置精度	±10 mm
バッテリー	リン酸鉄リチウムイオン（LiFePO4）
バッテリー容量	45Ah / 48V
連続稼働時間	最大 8 時間
充電時間	約 1.5 時間
操作インターフェース	タッチパネル
安全装置	レーザースキャナ、セーフティバンパー、非常停止ボタン
通信方式	Wi-Fi（5G 拡張対応）
充電方式	手動充電、側面自動充電、床面自動充電

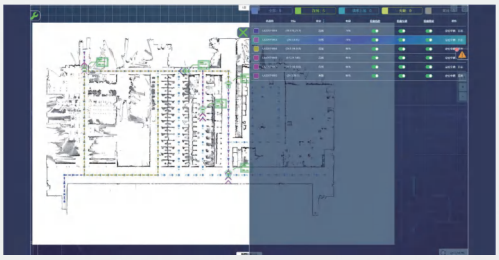
オプション

充電ステーション	EYD24060-AGV-1-5G
メンテナンスツール	昇降操作キー M12
ハンドヘルド充電器	EPS24015-AGV-1-8S
床面自動充電ステーション	ECO24120-AGV-3-5G-ACM2

外観寸法図(mm)



RCS(ソフトウェア)運用画面例



Elephant Series

ROBOTPHOENIX

ALL-IN-ONE PALLETIZING SOLUTION

導入して直ぐ運用。パレタイズの課題解決に最適です。

30kg可搬
(ハンド含む)

簡単操作

省スペース
(移動設置)

省コスト
(短期投資回収)



ローラコンベアはオプション

- フラット型吸着パッド(標準)
- GUIで操作性重視　15インチモニタ内蔵
- リフト機能(オプション)
- 2パレット対応
- 遠隔でのパラメータ設定および故障診断に対応
- ソフトウェアのOTA (over the air) アップデート対応
- ISO 10218、ISO 13849準拠
- 協働型ロボットで安全柵対策を軽減

仕様概要

モデル	昇降機能なし	Elephant1900A-A30
	昇降機能あり	Elephant1900B-A30
ロボット最大可搬重量		30kg(吸着フラットパッド含)
稼働範囲		1900mm
適応ワーク	サイズ	LxDxH：(100 x 100 x 50mm) ～ (500 x 500 x 500mm)
	重量	最大25kg（ロボット最大可搬重量ーエフェクタハンド）
	材質	段ボールケース（表面に吸着を妨げる凹凸無き事）
適応パレットサイズ		L(500-1200) x W(500-1200)mm　最大2パレット対応
最大積上げサイズ		最大2200mm（昇降軸付属：最大2600mm）
可搬速度	20kg(吸着部含)	12pcs/min (MAX)
	30kg(吸着部含)	10pcs/min (MAX)
外部接続		DIO=16 各種周辺機器やセンサー用　Ether-CAT
供給電源		220VAC(単相)　100VAC(単相)
消費電力		3.65kW
供給エアー		240～460L/min　0.5～0.7MPa
保護構造		IP54
使用周囲温度/保存周囲温度		0～50℃（結露無き事）
ワークステーション重量		約600Kg

本社·中国大陸拠点

翼菲智能科技股份有限公司
ROBOTPHOENIX INTELLIGENT TECHNOLOGY CO., LTD.
本社：玉環（浙江省）
中国拠点：済南／上海／杭州／深圳／蘇州／臨沂/武漢／泉州／塩城／紹興

中国香港拠点

翼菲科技國際有限公司
ROBOTPHOENIX INTERNATIONAL LIMITED

日本のお問い合わせ窓口

国際技術イノベーションコンサルティング株式会社
ロボティックスカンパニー(ROBOTPHOENIXJapan)
〒105-6923
東京都港区虎ノ門4-1-1神谷町トラストタワー23F

E-mail
ask@itic-world.com

WEB
https://robotphoenix.ai