

セパレート

自由に選べる3つの  
トーチバリエーション



内蔵

外装

トーチケーブル内蔵・外装 統合型マニピュレーターTM



外装

省スペース  
マニピュレーターTS



外装

ロングアーム  
マニピュレーターTL

# TS/TM/TL シリーズ GⅢ

フルデジタル溶接電源との  
組み合わせで安定した  
高品質溶接を実現!

用途に合わせてトーチタイプを自由に選択可能!

TM  
シリーズ



セパレートタイプ



内蔵タイプ



外装タイプ

TM
1100
1400
1600
1800
2000

省スペース&高可搬!

TS-950

TS  
シリーズ



外装タイプ

TS
800
950

可搬質量  
**8 kg**  
TS-800/950

内蔵タイプ

ロングアーム&高可搬!

TL  
シリーズ



外装タイプ

TL
1800
2000

可搬質量  
**8 kg** (TL-1800)  
**6 kg** (TL-2000)

■マニピュレーターラインナップ(2021年2月現在)

	TSシリーズ		TMシリーズ					TLシリーズ	
	800	950	1100	1400	1600	1800	2000	1800	2000
セパレート	-	-	○	○	○	○	○	-	-
内蔵	○	○	○	○	○	○	○	-	-
外装	○	○	○	○	-	-	-	○	○
可搬質量	8 kg		6 kg		4 kg	6 kg		8 kg	6 kg

※RIA、C-UL、UL、CE、CCC規格品はご相談ください。

# アーク溶接に特化した様々な特長

## 特長 1 (TM/TL) 基本性能アップ

### 動作速度アップ(タクトタイム短縮)

TM-1400 : 基本3軸平均22%アップ(従来TAタイプ比約42%アップ)

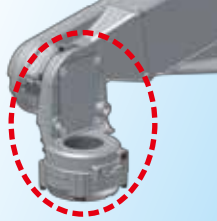
### 最大到達距離(溶接適用範囲)拡大

TM-1400 : 1437 mm(従来TAタイプ比63 mmアップ)

## 特長 2 (TS/TM) 溶接に特化したアーム構造

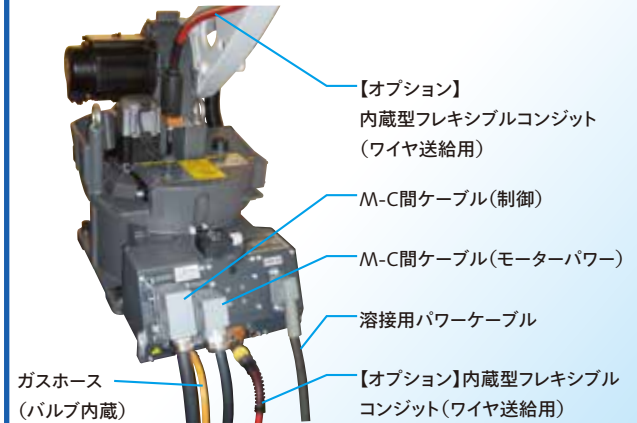
### 片持ちアーム構造

コンパクト化を実現し、  
ワークへの接近性が向上



## 特長 3 (TM/TL) 溶接に特化した構造

### ケーブル内蔵化で外観スッキリ!



※【オプション】内蔵型フレキシブルコンジットはバック巻タイプのみ対応可。

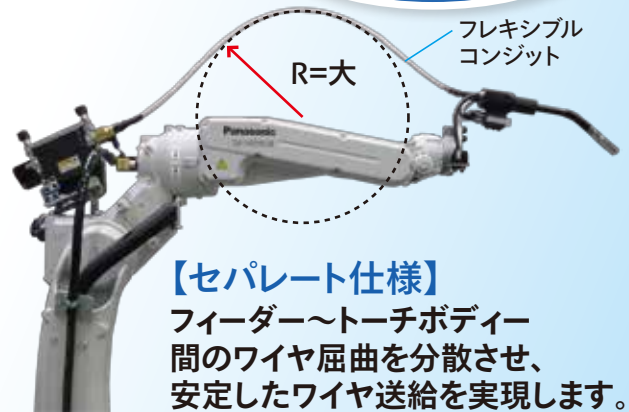
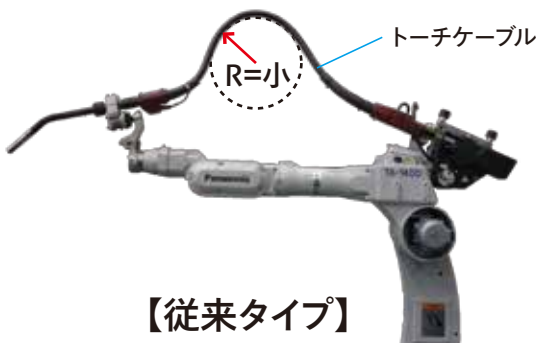
内蔵・外装タイプに続く

## 第3の選択：セパレートタイプ(TMシリーズ)

トーチケーブル内蔵タイプ・外装タイプの長所を  
バランス良く両立。

高いワイヤ送給性と  
周囲への干渉低減

## 特長 1 フレキシブルコンジットを外装化

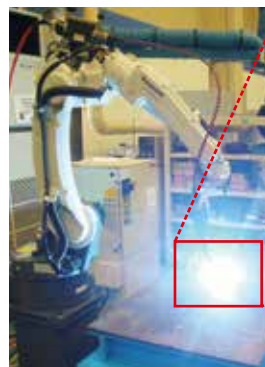


## 特長 2 パワーケーブルを内蔵化



## セパレートタイプ：円周溶接事例

### ワイヤのねじれを抑制!



溶接始末端の  
狙いズレを低減!

新しい溶接ロボットの形として  
さらなる高品質溶接をお届けします。



# TS/TM/TL シリーズ GⅢ

先進のハード/ソフトで  
パフォーマンス向上!

## GⅢコントローラー：高いパフォーマンス!

- CPU 能力向上により、起動時間を**約30秒**に短縮。  
(従来比約 50 %短縮)
- メモリー増設にも対応。  
標準 40,000 点に加え、約 800,000 点を追加可能。(オプション)



## ティーチペンダント：操作性向上!

動作ファンクションキー



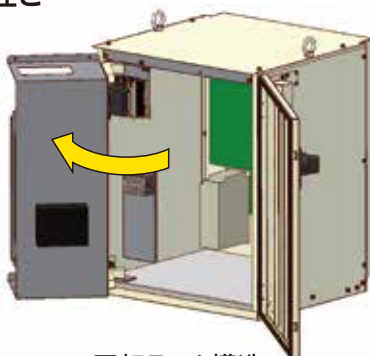
ユーザファンクションキー

操作方法は従来型を継承。  
パソコンに近い操作で使いやすさを実現。

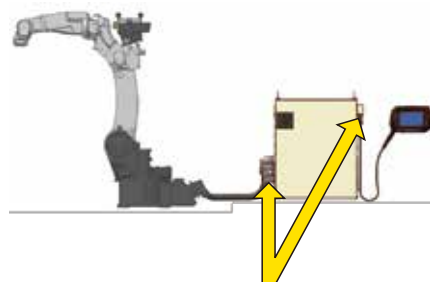
- 1kg を切った軽量化(0.99kg)で、作業負担の軽減。
- 耐衝撃性向上。(液晶バックライトにLEDを採用)
- USB/SD メモリー I/F 搭載で、拡張性を実現。
- ファンクションキーを増加。さらに使いやすく、画面切替回数も減少。

## メンテナンス性向上!

- 回転ラック採用により、メンテナンス性と省スペースを両立。
- ケーブルの両端コネクター化により、セットアップ時間を短縮。



回転ラック構造



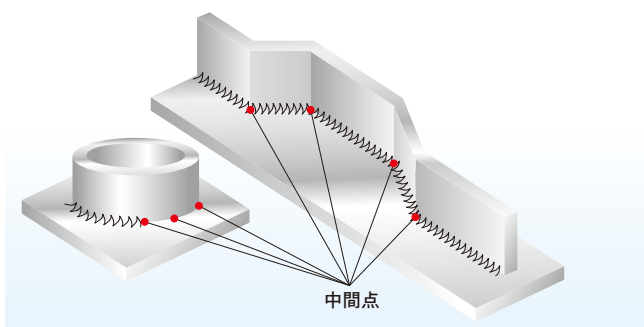
ケーブル両端コネクター化



## 標準機能

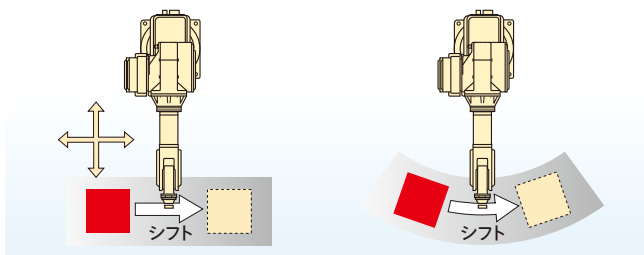
### ウィービング機能 (パターン6種)

開始点、ウィービング幅、屈折点、終点の教示のみで教示時間を短縮します。



### 平行シフト+RT軸回転シフト機能

シフト機能により、同一ワークのティーチング時間の短縮が可能になりました。



### タッチ角度表示機能 (ティーチペンダント)

タッチ姿勢角度を画面に表示し数値で確認教示、教示時間の短縮と均一なビード形状確保が可能。



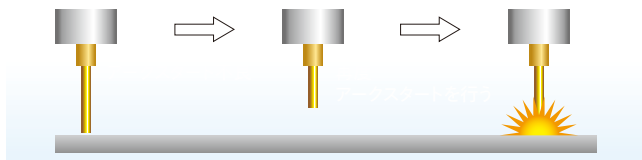
### オーバーラップ機能 (CO<sub>2</sub>/MAG溶接時)

溶接中に一時停止した場合、再起動によりバックステップし、溶接終端部よりアークスタートし、ビードをオーバーラップさせ、継ぎ目をスムーズにします。



### アークスタートリトライ機能 (CO<sub>2</sub>/MAG溶接時)

溶接開始時のアーク切れを検知したとき、エラーとして停止させずに再度自動的にアークスタートを実行します。



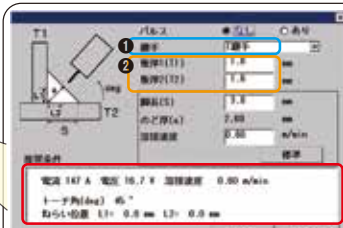
## オプション機能

### 『溶接ナビ』搭載で、溶接条件を簡単設定！

ティーチペンダントで溶接条件を簡単に確認、設定。



※画面は改善のため、予告なく変更する場合があります。



※標準トーチ角、ねらい位置も表示します。

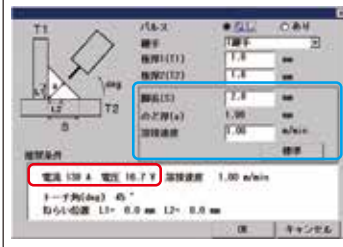
①「継手」を選択すると形状に合わせて画面が変わります。

変更画面イメージ



②あとは「板厚」を入力するだけ。

豊富なデータベースから標準条件を自動選択します。さらに「脚長」「溶接速度」の調整も可能。



※溶接ナビ設定条件は目安であり、溶接結果を保証するものではありません。  
※「溶接ナビ」対応の材質/工法は、ご相談ください。

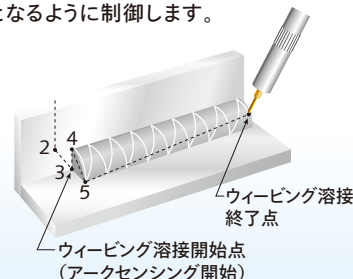
変更に応じて、電流/電圧条件を自動計算します。



対応機種：350GZ4, 350VR1, 500VR1, 400VP1

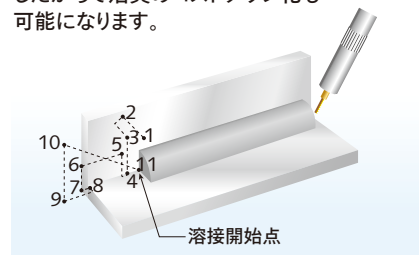
### アークセンサ

ウィービング溶接中の電流変化によりワークの上下左右のスレ、歪みを検出し、正しいねらい位置となるように制御します。



### タッチセンサ

ワークセットの誤差、製作誤差を補正するセンサーで、溶接ワイヤでセンシングします。したがって治具のコストダウン化も可能になります。



## 拡張

### マルチメカニズム制御

制御対象をグループ化。最大6つのグループの並列動作が可能です。

### ロボット間協調

ロボット2台による協調制御が可能です。

## ユニット

●アナログ基板ユニット ●リレー接続ユニット ●端子台変換ユニット ●外部電源投入ユニット

# CO<sub>2</sub>/MAG/MIG ロボットシステム (GⅢ)

フルデジタル溶接電源との  
組み合わせで安定した  
高品質溶接を実現!

用途に合わせて選択可能な CO<sub>2</sub>/MAG/MIG 溶接ロボットシステム

フルデジタル CO<sub>2</sub>/MAG 溶接機 GZ4 シリーズ

## SP-MAG

SP(重畳)制御(Super-imposition Control)

TS	TM	TL
800	1100	1800
950	1400	2000
	1600	
	1800	
	2000	



世界初の溶接電源融合型ロボット  
『TAWERS』に搭載し、  
これまでに多くのお客様から賞賛された  
SP制御を採用。

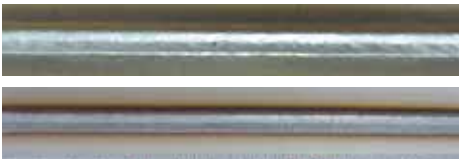
### SP-MAGの 特長

- スパッタ低減(除去工数削減)
- 短絡周期が短くなり高速溶接に最適
- アーク長が短くなり美しいビード外観



TM-1400GIII(セパレート)

高速溶接でも美しいビード外観と低スパッタを実現。 ※ロボット接続の場合、別途オプションが必要です。



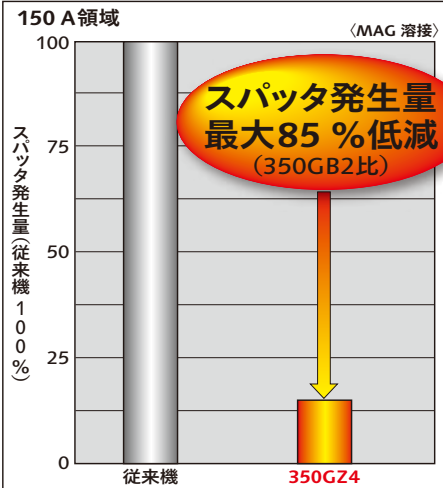
#### MAG溶接(220 A)

継手:すみ肉 母材:軟鋼 SPCC(板厚:2.3 mm) 溶接電流:220 A  
溶接速度:100 cm/min ワイヤ:φ1.2 (YM-50MT) ガス:MAG(Ar 80 %+CO<sub>2</sub> 20 %)

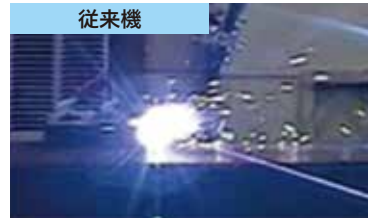
#### MIG溶接(180 A)

継手:すみ肉 母材:SUS308(板厚:1.5 mm) 溶接電流:180 A  
溶接速度:80 cm/min ワイヤ:φ1.2 (Y308Lsi) ガス:MIG(Ar 98 %+O<sub>2</sub> 2 %)

#### ■スパッタ発生量



※500GZ4は最大80%低減(500GB2比/250 A領域)



150 A / 従来機



150 A / 350GZ4



継手:すみ肉 母材:軟鋼 SPCC(板厚:2.3 mm) 溶接電流:150 A  
溶接速度:50 cm/min ワイヤ:φ1.2 (YM-50MT) ガス:MAG(Ar:80 %, CO<sub>2</sub>:20 %)

Full Digital Controlled Welding Machine

## FULL DIGITAL

高品質溶接を実現する  
CO<sub>2</sub>/MAG/MIG  
溶接機のラインナップ



350GZ4

500GZ4

350VZ1TA1

350VR1TA1

500VR1TA1

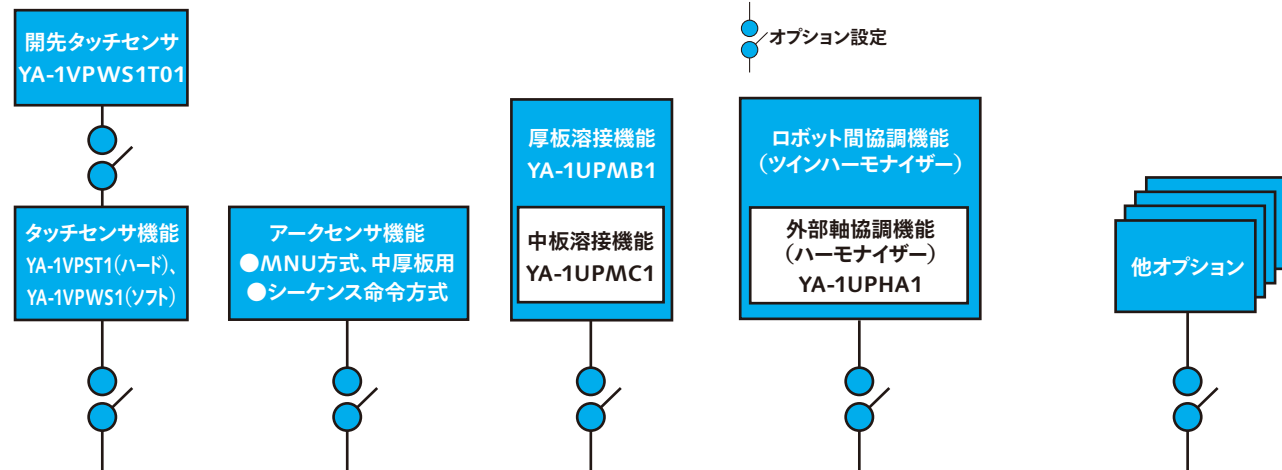
400VP1TA1

# 中厚板溶接 ロボットシステム(GⅢ)

中厚板溶接に有効な機能が  
自由に選択可能!

## 中厚板溶接システム

### 中厚板溶接に有効な機能



標準GⅢロボット (TS-800/950、TM-1100/1400/1600/1800/2000、TL-1800/2000)

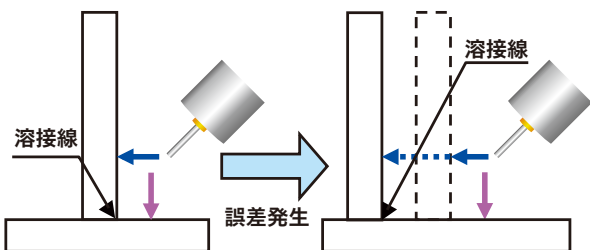
※詳細は別途ご相談ください。

### 機能事例

#### タッチセンサ動作イメージ

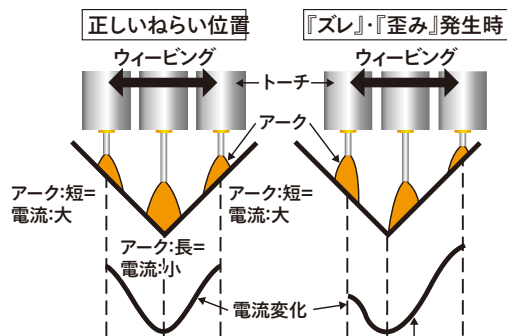
母材にタッチした場所を  
ロボットが計算し、  
溶接線を判定します。

誤差による溶接線ズレを  
測定し、溶接線を改めて  
判定します。



#### アークセンサ動作イメージ

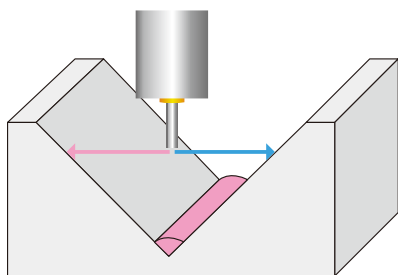
ワークの『ズレ』・『歪み』を検出し、正しいねらい位置へ制御する機能



ウィーピングの中心が継手中心からずれると電流変化のバランスが変わる

#### 開先タッチセンサ機能

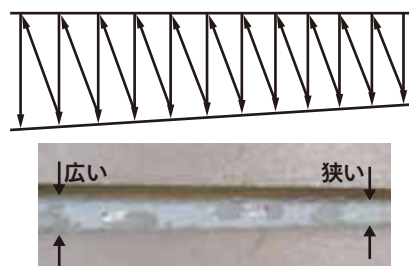
開先部を探す動作と位置誤差検出を行います。開先幅、中心をセンシングし、ワーク毎のズレを補正します。



#### 可変ウィーピング機能

厚板溶接機能 (YA-1UPMB1)

開先幅の変化に対応、溶着金属量を制御し、ビード高さを一定にする機能。





# TIGロボットシステム GⅢ

フルデジタル溶接電源との  
組み合わせで  
高品質溶接を実現!

## 用途に合わせて選択可能な TIG 溶接ロボットシステム

### 適用材質と溶接電源／ロボットの組み合わせ

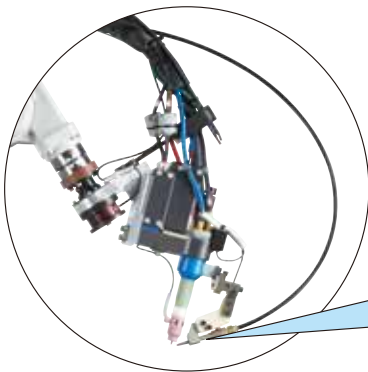
種別	材質	適用フィラー ワイヤ径 (mm)	適用溶接電源	適用ロボット
TIG共付	ステンレス	—	300BZ3	TS-800 TS-950
	ステンレス アルミニウム	—	300BP4 500BP4	TM-1100 TM-1400 TL-1800
TIGフィラー	ステンレス	1.2	300BZ3	TS-800 TS-950
	ステンレス アルミニウム	1.2	300BP4 500BP4	TM-1100 TM-1400 TL-1800
回転TIGフィラー	ステンレス	1.2	300BZ3	TL-1800
	ステンレス アルミニウム	1.2	300BP4 500BP4	

※回転 TIG フィラーには外部軸コントローラーが別途必要です。



回転 TIG フィラーロボットシステム  
TL-1800GⅢ

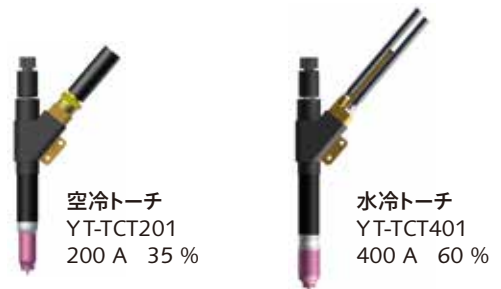
### 回転 TIG フィラーユニットの特長



- 最適溶接姿勢の実現
- 高精度フィラー送給
- ワークへの接近性が向上

フィラー先端位置  
上下・左右・前後  
調整可能

### TIG 溶接トーチ ラインナップ



### Full Digital Controlled Welding Machine

# Full Digital

高品質溶接を実現する  
TIG 溶接機のラインナップ

#### 交流／直流両用TIG溶接機



300BP4



500BP4

#### 直流TIG溶接機



300BZ3

# アーク溶接用小型ロボット

## TSシリーズ

可搬質量  
**8 kg**  
TS-800/950

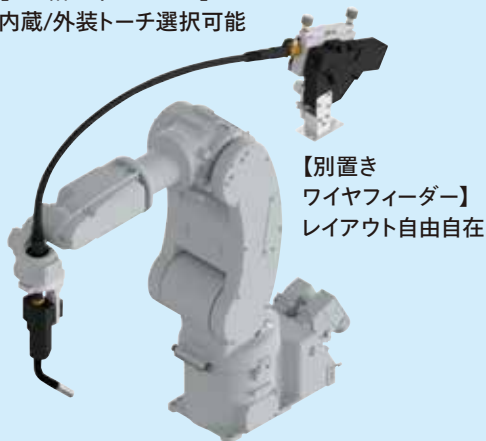


TS-800

TS-950

### 多彩な溶接スタイル

【TW軸 中空アーム】  
内蔵/外装トーチ選択可能



【別置き  
ワイヤフィーダー】  
レイアウト自由自在

### 小型ワークの生産効率を改善

#### ●省スペース

設置面積 48%低減

(特定カスタマの設備における当社TM-1100との比較)

床置き/壁掛け/天吊り対応

(天吊り対応は特殊仕様)

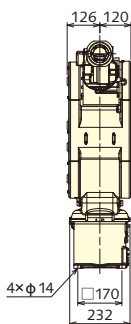
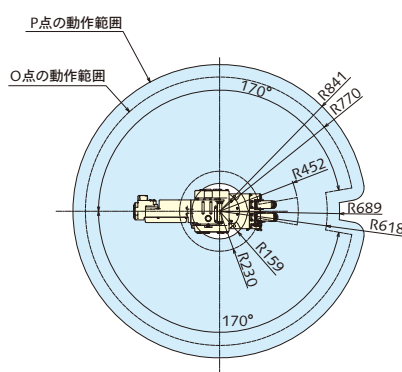
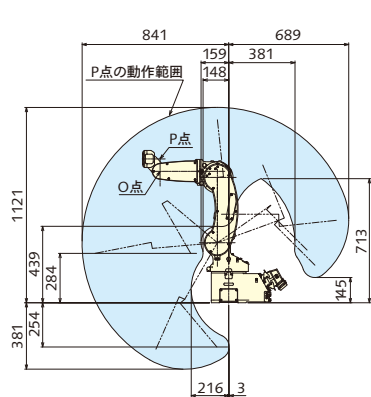
#### ●高速動作を8 kg可搬で実現

最大動作速度 540°/s(全軸平均)

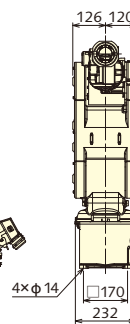
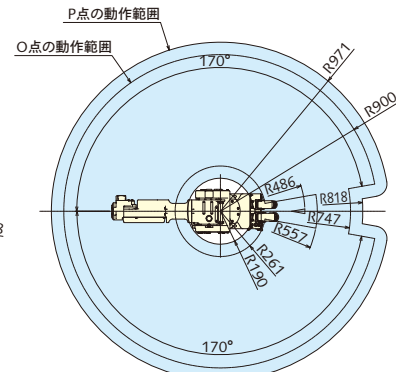
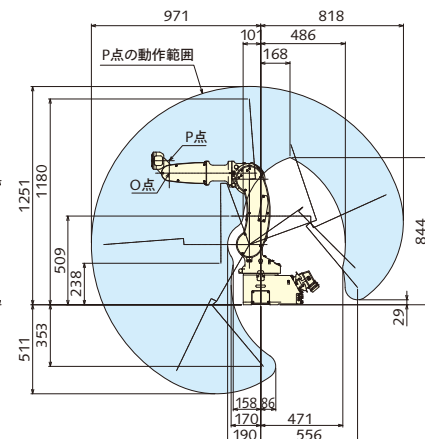
### 動作範囲図/外形寸法図(単位:mm)

※O点の動作範囲につきましては弊社営業所へご相談ください。

#### ショートタイプ TS-800



#### ショートタイプ TS-950



#### ■マニピュレーター標準仕様

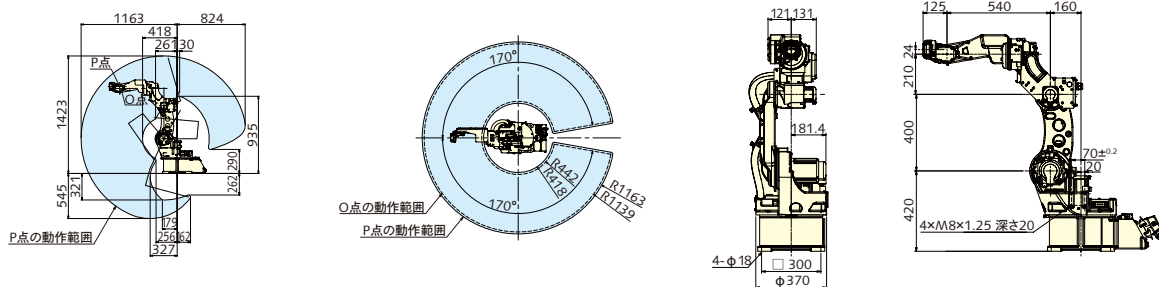
名称	TS-800	TS-950	
タイプ	ショートタイプ	ショートタイプ	
構造	6軸独立多関節型		
手首可搬質量	8 kg		
動作領域	最大到達距離	841 mm	
	最小到達距離	159 mm	
	前後動作範囲	682 mm	
動作速度	腕	旋回(RT軸)	326°/s
		上腕(UA軸)	326°/s
		前腕(FA軸)	510°/s
	手首	回転(RW軸)	518°/s
		曲げ(BW軸)	518°/s
		ひねり(TW軸)	1 040°/s
位置繰り返し精度	±0.05 mm以内		
モーター	総駆動容量	2 100 W	
	ブレーキ仕様	全軸ブレーキ付き	
据付姿勢	床置・天吊り(※1)・壁掛け(※2)		
本体質量	約55 kg	約56 kg	

(※1)天吊り仕様は工場出荷オプションです。

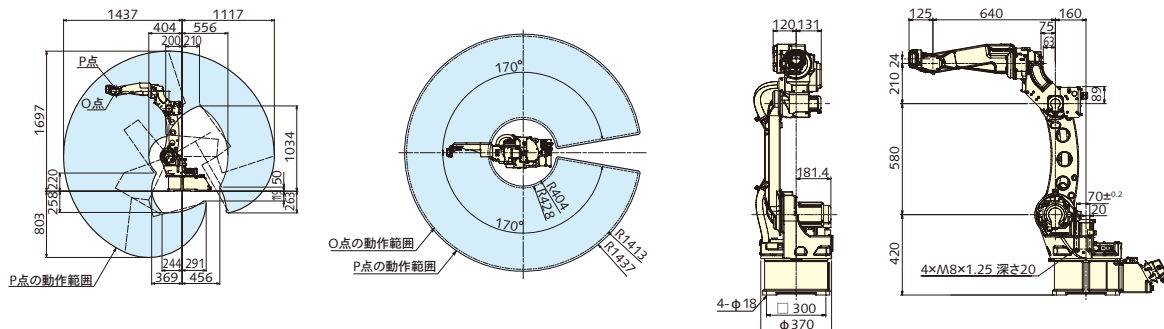
(※2)サービスマンによる設定が必要です。旋回(RT軸)の動作範囲に制限がきます。

動作範囲図／外形寸法図 (単位=mm) ※O点の動作範囲につきましては弊社営業所へご相談ください。

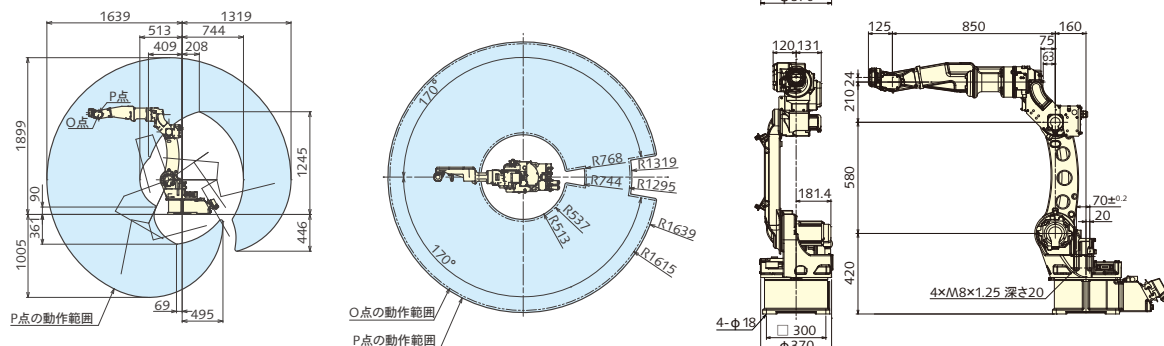
ショートタイプ  
TM-1100



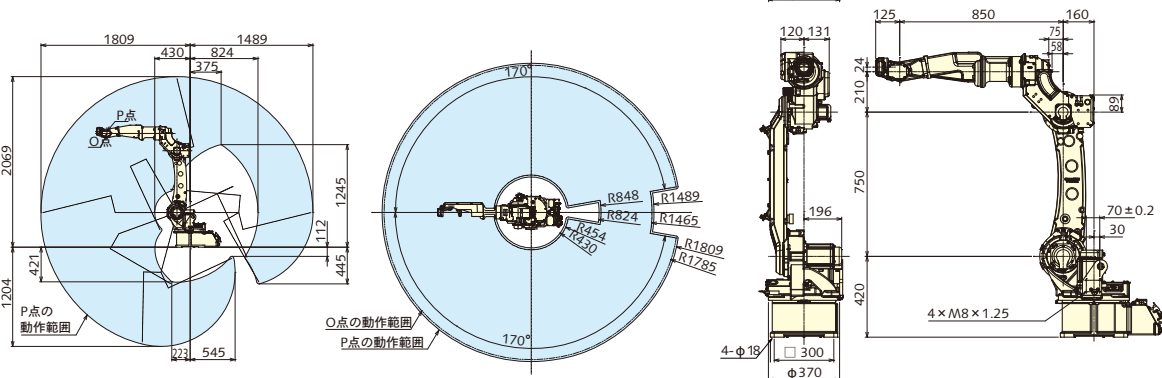
スタンダードタイプ  
TM-1400



ミドルタイプ  
TM-1600



ロングタイプ  
TM-1800



■ マニピュレーター標準仕様

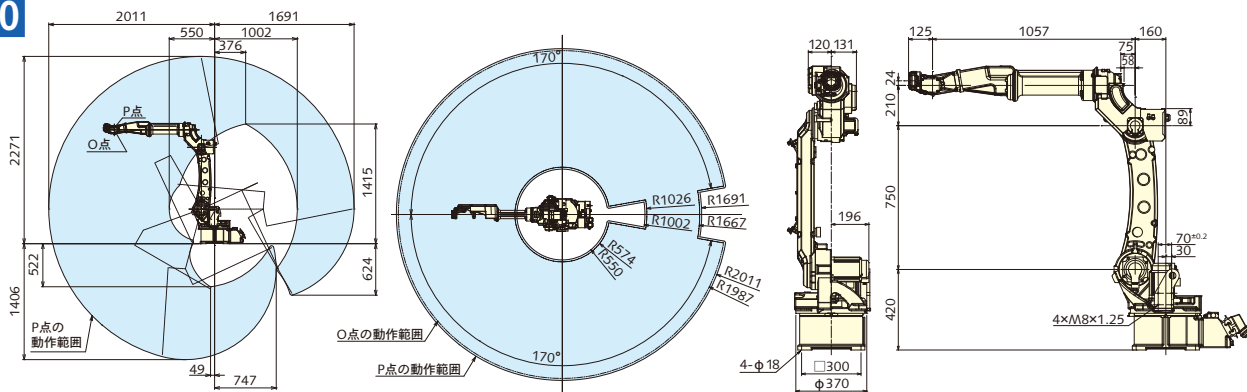
名称	TM-1100	TM-1400	TM-1600	TM-1800	TM-2000	TL-1800	TL-2000
タイプ	ショートタイプ	スタンダードタイプ	ミドルタイプ	ロングタイプ	ロングタイプ	ロングタイプ	ロングタイプ
構造	6軸独立多関節型						
手首可搬質量	6 kg		4 kg	6 kg		8 kg	6 kg
動作領域	最大到達距離	1 163 mm	1 437 mm	1 639 mm	2 011 mm	1 801 mm	1 999 mm
	最小到達距離	418 mm	404 mm	513 mm	430 mm	383 mm	491 mm
	前後動作範囲	745 mm	1 033 mm	1 126 mm	1 379 mm	1 461 mm	1 508 mm
動作速度	腕	旋回 (RT軸)	225°/s	210°/s	195°/s		195°/s
		上腕 (UA軸)	225°/s	210°/s	197°/s		197°/s
		前腕 (FA軸)	225°/s	215°/s	205°/s		205°/s
	手首	回転 (RW軸)	425°/s	425°/s	425°/s		385°/s
		曲げ (BW軸)	425°/s	425°/s	425°/s		375°/s
		ひねり (TW軸)	629°/s	629°/s	629°/s		624°/s
位置繰り返し精度	±0.08 mm以内				±0.10 mm以内	±0.08 mm以内	±0.15 mm以内
モーター	総駆動容量	3 400 W			4 700 W		5 050 W
	ブレーキ仕様	全軸ブレーキ付					
据付姿勢	床置・天吊り(※)						
本体質量	約156 kg	約170 kg	約180 kg	約215 kg	約217 kg	約215 kg	約216 kg

(※) 天吊り仕様は工場出荷オプションです。

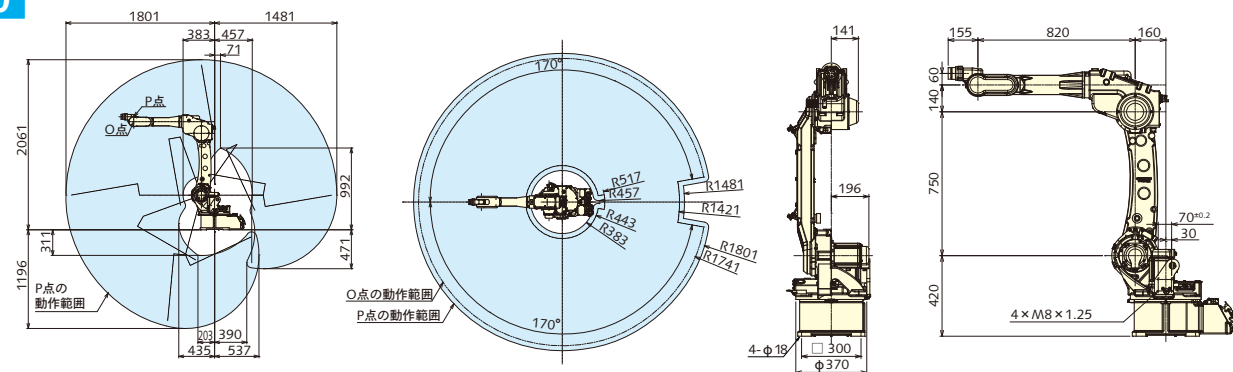


動作範囲図／外形寸法図 (単位=mm) ※O点の動作範囲につきましては弊社営業所へご相談ください。

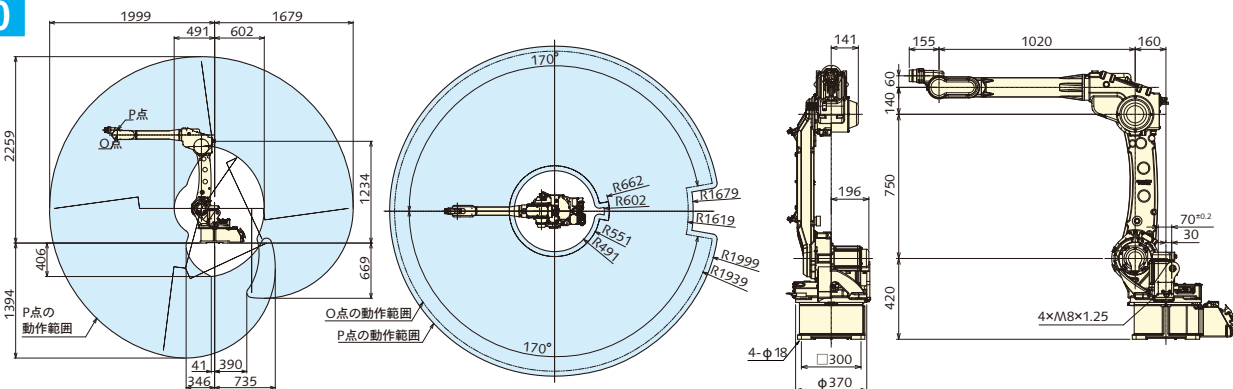
ロングタイプ  
TM-2000



ロングタイプ  
TL-1800



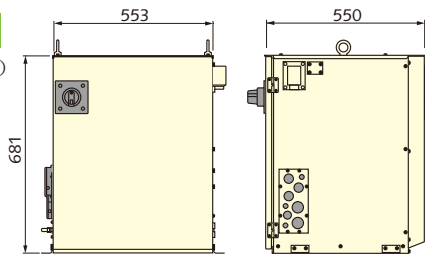
ロングタイプ  
TL-2000



■コントローラ-外形寸法

GⅢ

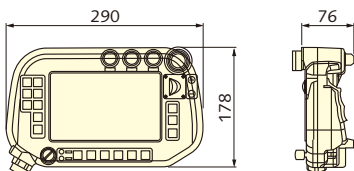
(単位: mm)



■ティーチペンダント外形寸法

GⅢ

(単位: mm)



■コントローラ-標準仕様(GⅢ)

名称	GⅢ
外形寸法(mm)※	(W)553×(D)550×(H)681
質量(kg)	60
メモリー容量	40 000点
位置制御方式	ソフトウェアサーボ方式
外部メモリー I/F	TP: SDカードスロット×1、USB×2
制御軸数	同時6軸(最大27軸)
入出力信号	専用信号: 入力6 出力8、汎用信号: 入力40 出力40 最大入出力信号(オプション): 入力2048 出力2048
入力電源	三相200/220 V±20 V、3 kVA、50/60 Hz 共用

※ティーチペンダント及び接続ケーブルは含まれません。



## 大型ロボットシリーズ(GⅢコントローラー)

溶接ロボットとの組み合わせで、  
溶接前後工程の  
システム対応力を強化!

ロボット間協調動作で、  
治具レスの柔軟な  
システム構築が可能



YS-080GⅢ

HS-220GⅢ

■ マニピュレーター標準仕様

名称	YS-080GⅢ	HS-220GⅢ		
構造	6軸独立多関節型			
最大許容可搬質量	80 kg	220 kg		
動作範囲	旋回 (RT)	±180°	±178°	
	上腕 (UA)	-80°~+155°	-65°~+80°	
	前腕 (FA)	水平基準	-140°~+230°	-130°~+230°
		上腕(UA)基準	-80°~+180°	-73°~+190°
	回転 (RW)	±360°	±360°	
動作速度	曲げ (BW)	±125°/s	±128°/s	
	ひねり (TW)	±360°/s	±360°/s	
	旋回 (RT)	170°/s	120°/s	
	上腕 (UA)	140°/s	105°/s	
	前腕 (FA)	160°/s	110°/s	
位置繰り返し精度	回転 (RW)	230°/s	145°/s	
	曲げ (BW)	230°/s	145°/s	
	ひねり (TW)	350°/s	220°/s	
本体質量	645 kg	955 kg		

○ WGⅢ/GⅢロボットとの協調動作が可能



治具レスのフレキシブルな  
システム構築が可能です。  
(最大構成)  
アーク溶接ロボット×2台  
+大型ロボット×1台

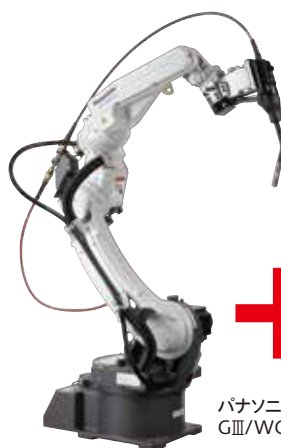
○ 大型ロボット用GⅢコントローラー対応

操作性・メンテナンス性の統一とオプションの共有化が  
図れます。

## Virtual Robot Programming System (VRPS) 簡易ロボットティーチングシステム

VR (Virtual Reality) を活用し、  
直感的な操作による簡易ロボットティーチングを実現

業界初※1



パナソニックロボット:  
GⅢ/WGⅢ/WGHⅢシリーズ



VR機器※2

追加ソフトVRPS  
YA-1VPCV1

従来の  
ティーチング



VRPSによる  
ティーチング



**効率化** > VR機器を活用してティーチング時間を短縮

**使いやすさ** > 実ワークを使った直感的な操作が可能

**人を選ばず** > 専門的なスキルが無くてもティーチング可能

※1: 実ワークを用いた溶接ロボットのVR教示機器において  
(2020年4月21日当社調べ)

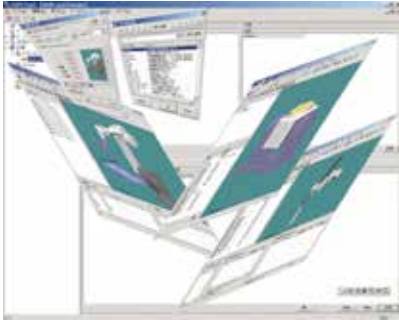
※2: 弊社指定機器



# DTPS III

ビジュアルなソリューション。

DTPSIII (DeskTop Programming & Simulation system)



## パソコン上でロボットプログラムの編集やシミュレーションを行います。

DTPSIIIはパナソニックロボットを使用したティーチング、シミュレーションを行うソフトウェアです。

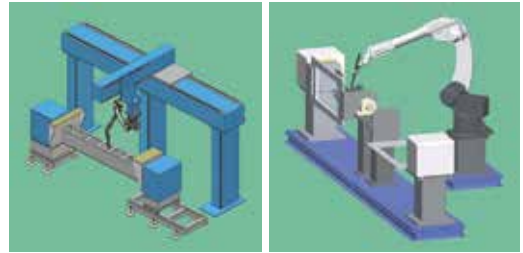
パソコンでロボットプログラムの作成、編集、確認を行うことができます。

実設備のデータ作成、修正から導入前の設備の検討、ロボット動作範囲確認まで幅広くご使用いただけます。

### 〈DTPSIIIの主な特長〉

- 一括変換、シフトなどの強力な編集機能を搭載。
- 同一演算ロジックによる高精度な動作シミュレーション。
- シェーディング機能によるグラフィカルな三次元表示。
- ロボットと同一操作性を提供。
- ワークなどの図形作成用簡易CAD機能。
- 外部図形インターフェイスを標準装備。
- 複数台ロボットのデータ管理ツールとしても使用可能。
- 異機種間データコンバートも可能。

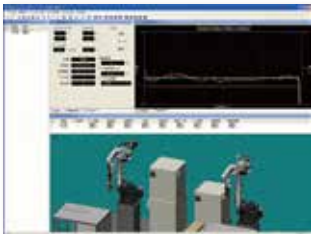
DTPSIII稼働環境：Windows 10 推奨仕様：別途ご相談ください。



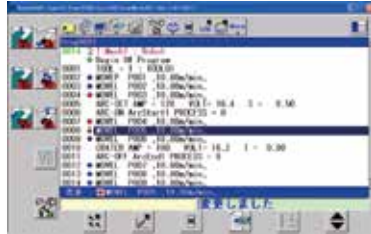
## 生産管理機能 パソコンでリアルタイムにモニタリング

### IoTで溶接工程の見える化を実現

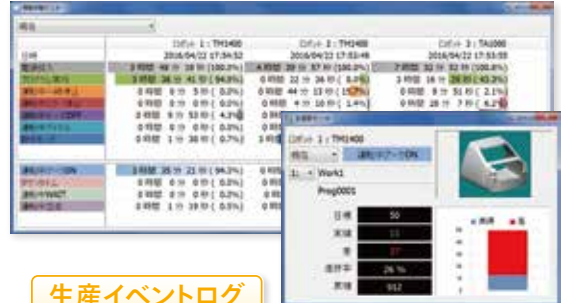
#### ロボット稼働モニター



#### リモートTPビューアー



#### 生産実績モニター



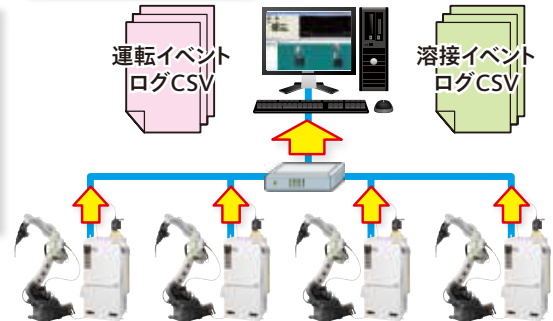
#### 自動データ受信



#### トラブルレコーダー



#### 生産イベントログ



- トラブル改善 > トラブル状況を見える化
- 品質管理 > 溶接電流電圧を監視
- 生産実績把握 > プログラムの再生回数を見える化
- トレーサビリティ > 溶接ログや波形を取得
- 稼働率分析 > ロボットの稼働時間を取得可能
- サイクルタイム把握 > プログラムの再生時間を取得

※溶接ログ、波形の取得には、別途オプションのご購入が必要です。  
 ※ロボット1台ごとにオプションライセンスが必要です。  
 ※ネットワーク環境およびネットワーク機器(PC含む)は、お客様でご準備ください。  
 ※1台のパソコンに接続できるロボットは、最大10台までとなります。  
 ※外部ネットワークへの接続(工場内LANからインターネットへの接続など)はできません。  
 ※適用コントローラー：WGIII、WGHIII、GIII  
 ロボットソフトVer.20.00～(TIG未対応)

## 両持ち回転傾斜ポジショナー 高速タイプ Rシリーズ



※最大可搬質量300 kg、500 kgの2種類。

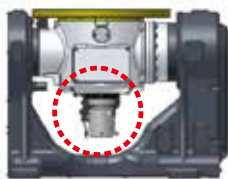
### ■基本仕様

名称	ポジショナーユニット	
	YA-1RJC62	YA-1RJC72
適用ロボット	TS/TM/TL-WGⅢ/GⅢロボットシステム	
最大可搬質量	300 kg	500 kg
最高出力回転数	回転 190.0°/s (31 r/min)	165.0°/s (27 r/min)
	傾斜 125.5°/s (20 r/min)	90.0°/s (15 r/min)
動作範囲	回転 ±10回転 (多回転リセット機能付)	
	傾斜 -135°~+135°	
許容モーメント	回転 323 N・m	392 N・m
	傾斜 882 N・m	1 274 N・m
位置繰返し精度	±0.05 mm (R=250 mmの位置)	
中空軸径	φ55 mm	
許容溶接電流	500 A、使用率 60%	
適用溶接法	CO2/MAG、MIG、TIG	
本体質量	285 kg	
外部軸コントローラー	内蔵または外付けタイプ	

- 最高速度 従来機比1.8倍以上。
- クラス最小設置スペース780×500 mm。(300 kgタイプ)
- ポジショナー設置性向上。制御ケーブルの引出し3方向。

### オプション

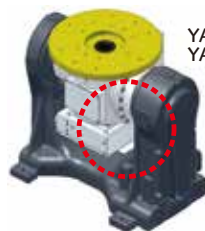
#### ロータリージョイント



RJC 用  
AXU01428

- 回転軸回転角度：±∞
- エア配管 2 系統 (チューブ外径 φ8)
- 信号線 6 系統 (許容電流 2 A)

#### カールケーブル (工場オプション)



YA-1RJC62T02  
YA-1RJC72T02

- 回転軸回転角度：±360°
- エア配管 4 系統 (チューブ外径 φ8)
- 信号線 26 系統 (許容電流 2 A~4 A)

## 1軸ポジショナー

最大可搬質量  
250/500 kg  
RJB 12/22



最大可搬質量  
1000 kg  
RJB 32



## 片持ち2軸ポジショナー

RJR 42



RJR 52



### ■ポジショナーユニット基本仕様 (RJRの駆動ユニットはポジショナーユニットの集電子関係を除いたもの)

名称	ポジショナーユニット		
	YA-1RJB12	YA-1RJB22	YA-1RJB32
適用ロボット	TS/TM/TL-WGⅢ/GⅢロボットシステム		
最大可搬質量	250 kg	500 kg	1 000 kg
最高出力回転数	190°/s (31.6 r/min)	120°/s (20 r/min)	120°/s (20 r/min)
動作範囲	±10回転 (多回転リセット機能付)		
許容回転トルク	196 N・m	490 N・m	1 470 N・m
許容モーメント	1 470 N・m	1 470 N・m	6 125 N・m
位置繰返し精度	±0.05 mm (R=250 mmの位置)		
中空軸径	φ55 mm	φ55 mm	φ75 mm
ブレーキ	ブレーキ付		
許容溶接電流	500 A、使用率 60%		
適用溶接法	CO2/MAG、MIG、TIG		
本体質量	125 kg	125 kg	255 kg
外部軸コントローラー	内蔵または外付けタイプ	内蔵または外付けタイプ	外付けタイプ

# ロボット導入をご検討の皆様へ

## プロセスエンジニアリングセンターのご案内



充実したサポート体制で皆様の『ものづくり』に貢献します。

詳しくはご紹介サイトで▶



ロボットカレッジ

初心者から熟練者までさまざまなコースの研修をご用意しております。

センター内には、カレッジ専用教室を設置。専任の講師も待機しており、ロボットカレッジ等を積極的に開催しております。FA導入時の研修はもちろん、さまざまな目的にご活用いただけます。



溶接実証

ワークライで、サンプルの溶接実証ができます。

プロセスエンジニアリングセンターのFA機器は、実際の工場を想定して設置しております。専任のオペレータが常駐し、いつでも稼働・実演が可能です。



コンサルティング



各種技術相談やシステム導入時のご相談を承ります。

溶接機やロボットシステム等、FA機器に関するハード・ソフトのご相談を承ります。お気軽にご相談ください。

プロセスエンジニアリングセンター(大阪)



中部プロセスエンジニアリングセンター



東部プロセスエンジニアリングセンター



■海外プロセスエンジニアリングセンター/

- 中国(唐山、上海、広州、武漢、成都) ●インド(ジャージャー、ブネ) ●タイ(バンコク、ポーウィン) ●ドイツ ●メキシコ ●米国(デトロイト、オハイオ) ●ブラジル

## ⚠ 安全に関するご注意

- ご使用の際は、取扱説明書をよくお読みの上、正しくお使いください。
- 労働安全衛生法、ロボット安全通則(JIS)を遵守し、安全柵等の危険防止策を講じてください。



パナソニックグループは環境に配慮した製品づくりに取り組んでいます

詳しくはホームページで  
[panasonic.com/jp/sustainability](https://panasonic.com/jp/sustainability)



最新工法・事例のご紹介、各種動画をご覧ください。

詳しくはパナソニック溶接サイトで

[connect.panasonic.com/jp-ja/products-services\\_welding](https://connect.panasonic.com/jp-ja/products-services_welding)



パナソニック  
溶接機・ロボット  
ご相談窓口

各種ご相談は、右記にお問い合わせください。



0120-700-912

携帯・PHS OK

携帯電話・PHSからもご利用いただけます。  
受付9時～12時、12時45分～17時  
(土日、祝日、年末年始、当社所定の休日を除く)

●お問い合わせは…

パナソニック コネクト株式会社  
プロセスオートメーション事業部  
〒571-8502 大阪府門真市松葉町2番7号

パナソニック FS エンジニアリング株式会社  
〒108-0075 東京都港区港南4丁目1番8号

このカタログの内容についてのお問い合わせは、左記にご相談ください。  
または、パナソニック溶接機・ロボットご相談窓口におたずねください。

このカタログの記載内容は  
2022年7月現在のものです。

9-001P