



GoFa™ 5/10/12

安全性と生産性を両立する高速協働ロボット、3つの特徴

01 動画: BMW オーストリア
工場の導入事例

02 QuickMove による
加減速最適化のイメージ

03 動画: 自動車向けセンサ
組立の自動化事例

04 動画: GoFa 10/12 概要

05 GoFa ファミリー 外観

1 機敏&高精度

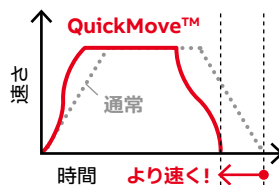
2 生産性&安全性

3 安心安全の導入サポート

特徴1: 機敏&高精度

従来の協働ロボットとは
一線を画す機敏さと精度!

- 最大TCP速度 2-2.2 m/s
- 伝統的な加減速制御の
技術: QuickMoveで
総タクトタイムを短縮



基本仕様	GoFa 5	GoFa 10	GoFa 12
型式	CRB 15000 - 5/10/12		
可搬重量 (kg)	5	10	12
リーチ (mm) 手首	950	1,520	1,270
フランジ	1,050	1,620	1,370
最大TCP速度 (m/s)	2.2	2	2
最大TCP加速度 (m/s ²)	36.9	28	27
位置繰返精度 (mm)	0.02	0.02	0.02
保護等級	IP54	IP67	IP67
ベース (mm)	165 x 165	200 x 200	200 x 200
据付	床置、壁掛、天吊、あらゆる角度に対応		
コントローラ / 電源	OmniCore C30 / 単相 100V - 230V		
ツール信号	4入出力		
安全	PL d Cat 3 / SafeMove		

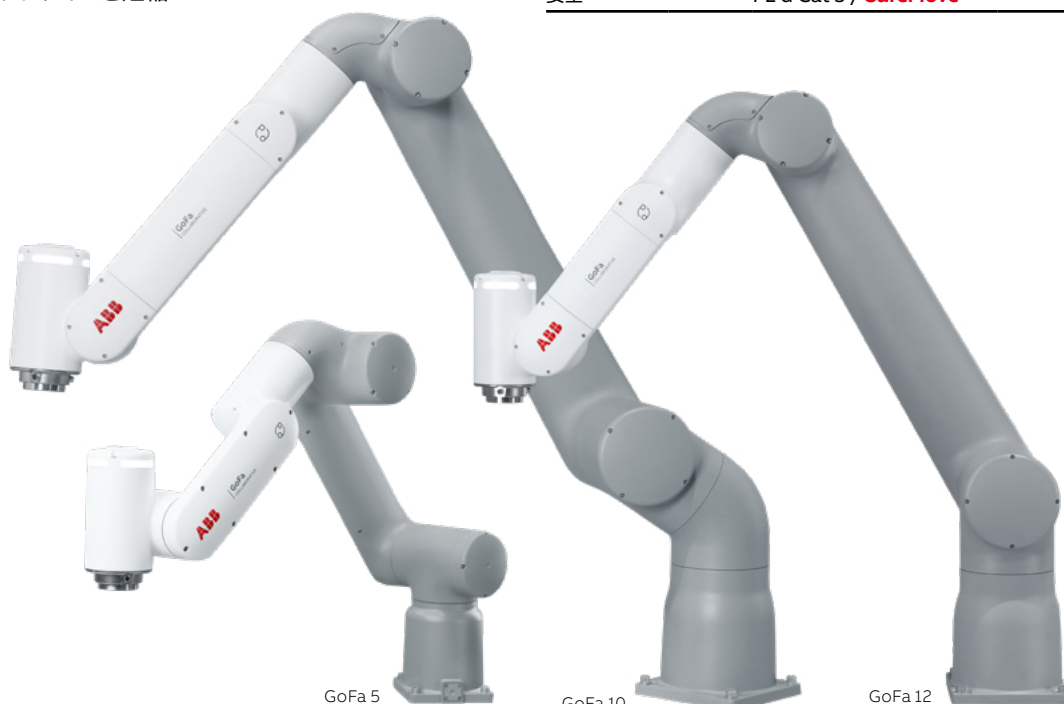
QRコードを
クリックで
動画にGO!



03



04



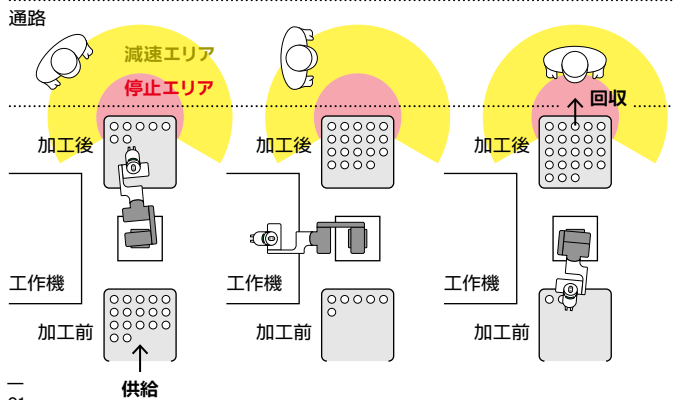
05

GoFa 5

GoFa 10

GoFa 12

a) 従来の設定



01



02



03

01 Dynamic Safety の活用イメージ

02 動画：安全設定の違いによる総タクトタイムの比較

03 動画：リアルタイム同期の様子と各種安全設定のデモ

04 軸位置監視と監視範囲の運動設定イメージ

05 実機試験：小瓶のハンドリング、箱詰め

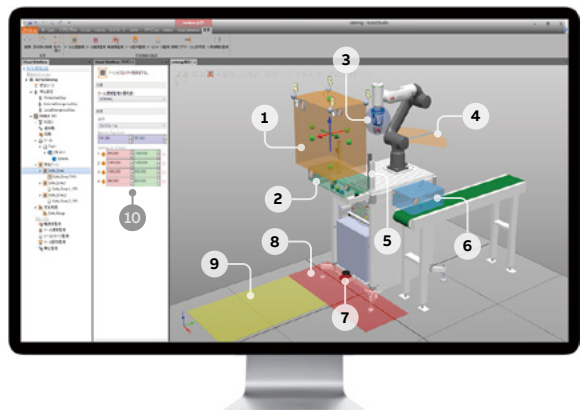
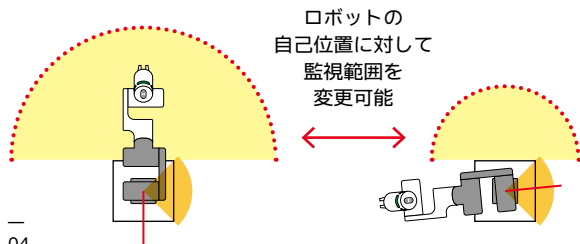
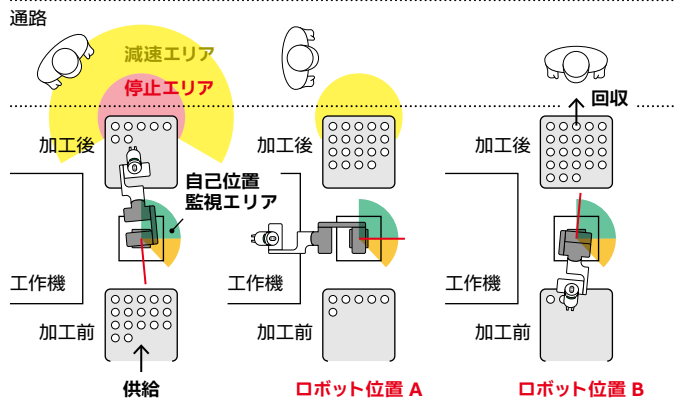
06 実機試験：組込力覚センサを活用した研磨、バリ取り

07 RobotStudio における安全設定のイメージ

08 GoFa10 フルストレッチ状態、フランジ部でリーチ 1,620mm

09 最新のロボットコントローラ OmniCore C30

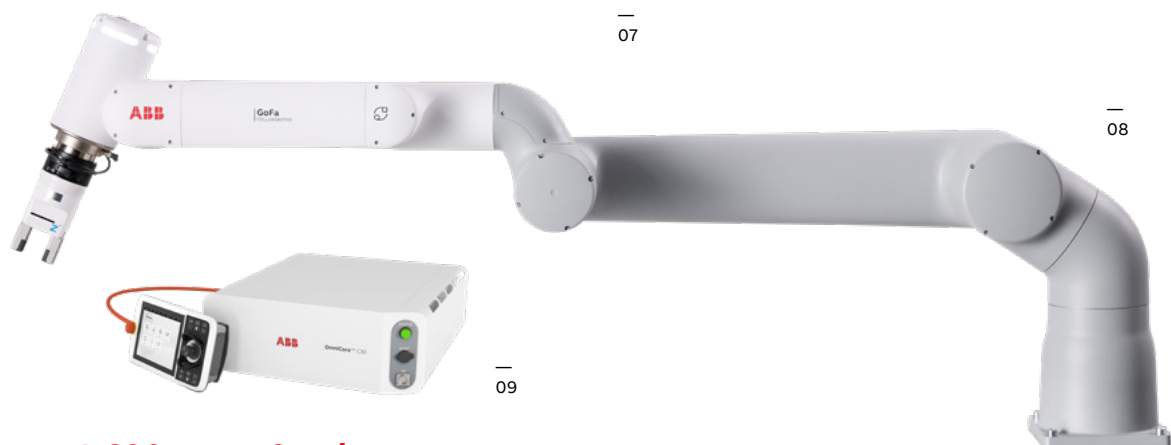
b) ABBの設定 - Dynamic Safety



- | | |
|-------------------------|---------------------|
| 1 安全領域 1 - 速度制御 | 6 安全領域 3 - トルク制御 |
| 2 安全領域 2 - 速度制御 + トルク制御 | 7 レーザースキャナ |
| 3 ツール領域 | 8 停止領域 |
| 4 1 軸位置監視 - レーザースキャナ切替 | 9 減速領域 |
| 5 ライトカーテン | 10 安全領域の詳細設定 - 座標など |

07

08



09

1,620 mm x 2 m/s

お問い合わせはこちらから！

ABBジャパンコンタクトセンター：

Tel: 03-4523-6170

Email: contact.center@jp.abb.com

お問い合わせ
フォーム：



協働ロボット
ウェブサイト：



ABB株式会社 ロボティクス&ディスクリート・オートメーション事業本部
東京都品川区大崎2-1-1 ThinkPark Tower 22F
Tel: 03-4523-6306
アプリケーション・センター 東日本（相模原）
Tel: 042-770-9813
中部事業所（豊田）：
Tel: 0565-26-0770

予告なく内容を変更する場合がございます。
あらかじめご了承ください。

© Copyright 2023 ABB.
All rights reserved.

abb.co.jp/robotics