

RS003N アーム部仕様

| | | | |
|-------------|---|---------------------------|------------|
| アーム形式 | 垂直多関節型 | | |
| 動作自由度 | 6軸 | | |
| 運転性能 | 動作軸 | 最大ストローク | 最大速度 |
| | 腕回転 (JT1) | ±160° | 360° /sec. |
| | 腕前後 (JT2) | +150° ~-60° | 250° /sec. |
| | 腕上下 (JT3) | +120° ~-150° | 225° /sec. |
| | 手首回転 (JT4) | ±360° | 540° /sec. |
| | 手首曲げ (JT5) | ±135° | 225° /sec. |
| | 手首捻り (JT6) | ±360° | 540° /sec. |
| 最大リーチ | 620mm(JT1中心からJT5中心まで) | | |
| 最大可搬質量 | 3kg | | |
| 許容負荷モーメント | 手首回転(JT4) | 5.8N・m | |
| | 手首曲げ(JT5) | 5.8N・m | |
| | 手首捻り(JT6) | 2.9N・m | |
| 許容負荷慣性モーメント | 手首回転(JT4) | 0.12kg・m ² | |
| | 手首曲げ(JT5) | 0.12kg・m ² | |
| | 手首捻り(JT6) | 0.03kg・m ² | |
| 位置繰返し精度 | ±0.05mm(手首フランジ面) | | |
| 合成最大速度 | 6,000mm/sec.(手首フランジ面) | | |
| 本体質量 | 約20kg(除く、オプション) | | |
| 塗装色 | マンセル10GY9/1相当 | | |
| 設置方法 | 床置き、天吊り | | |
| 設置環境 | 周囲温度 | 0~45°C | |
| | 相対湿度 | 35~85%(結露なきこと) | |
| | 振動 | 0.5G以下 | |
| | その他 | 引火性・腐食性のガス、液体、電氣的ノイズがなきこと | |
| オプション | 壁掛け仕様(最大可搬質量は2kg) メカストツパJT1 ダブルソレイドバルブ1系統 ダブルソレイドバルブ2系統 シングルソレイドバルブ1系統 シングルソレイドバルブ2系統 外部センサーハーネス(4回路) | | |

RS003N コントローラー部仕様

| | | 標準 | オプション |
|-----------|-----------|--|----------------|
| 型式 | | D73 | |
| 構造 | | 自立全閉型間接冷却方式 | |
| 制御軸数 | | 6軸 | |
| 駆動方式 | | フルデジタルサーボ | |
| 動作方式 | 手動動作モード | 各軸独立、ベース座標系、ツール座標系 | 固定ツール座標系 |
| | 再現動作モード | 各軸補間、直線補間 | 円弧補間 |
| 教示方式 | | ティーチング方式またはプログラミング方式 | |
| 記憶容量 | | 1MB(含むシステムメモリ) | 4MB(含むシステムメモリ) |
| 入出力信号 | 外部操作信号 | 非常停止、外部ホールド信号など | |
| | 汎用入力 | 32回線(含む、専用信号) | 64、96回線 |
| | 汎用出力 | 32回線(含む、専用信号) | 64、96回線 |
| 操作盤 | | 基本操作スイッチ、表示器(モータパワーオン、非常停止など) | |
| ケーブル長 | ティーチペンダント | ティーチペンダントハーネス 5m | 10m、15m |
| | ロボット←→制御版 | 分離ハーネス 5m | 10m、15m |
| 質量 | | 約30kg(トランスなし) | |
| 所要電源 | | AC200-240V ±10%、50/60Hz、1Φ、1.5kVA | |
| | | D種設置(ロボット専用接地)、漏れ電流最大100mA | |
| 設置環境 | 周囲温度 | 0～45℃ | |
| | 相対湿度 | 35～85%(但し、結露なきこと) | |
| 塗装色 | | マンセル10GY9/1相当 | |
| ティーチペンダント | | タッチパネル付きTFTカラー液晶表示 非常停止スイッチ ティーチロックスイッチ デットマンスイッチ | |
| 補助記憶装置 | | PCカードインタフェース | |

＜オプション付属品・付帯品＞

PCカード(8,16,32,64,128MB)、パソコン接続ハーネス(1.5m、3m)、LAN対応(100BASE-TX)