

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
	腕旋回 (JT1)	±160°	360° /s
	腕前後 (JT2)	+150° ~-60°	250° /s
	腕上下 (JT3)	+120° ~-150°	225° /s
	手首回転 (JT4)	±360°	540° /s
	手首曲げ (JT5)	±135°	225° /s
	手首捻り (JT6)	±360°	540° /s
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/s(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%(但し、結露なきこと)	
	振動	0.5G以下	
	その他	引火性・腐食性のガス、液体がなきこと、電氣的ノイズ源がなきこと	
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 ダブルソレノイドバルブ1系統 ダブルソレノイドバルブ2系統 シングルソレノイドバルブ1系統 シングルソレノイドバルブ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)