

RS003N 规格

机械手臂类型		垂直多功能型	
轴数		6轴	
机械手臂	轴	最大范围	最大速度
	JT1:Arm rotation	±160°	360° /sec.
	JT2:Arm out-in	+150° ~-60°	250° /sec.
	JT3:Arm up-down	+120° ~-150°	225° /sec.
	JT4:Wrist swivel	±360°	540° /sec.
	JT5:Wrist bend	±135°	225° /sec.
	JT6:Wrist twist	±360°	540° /sec.
工作范围		620mm(Distance from JT1 to JT5)	
最大载量		3kg	
Moment	手首回轉(JT4)	5.8N·m	
	手首曲げ(JT5)	5.8N·m	
	手首捻り(JT6)	2.9N·m	
Moment of Inertia	手首回轉(JT4)	0.12kg·m ²	
	手首曲げ(JT5)	0.12kg·m ²	
	手首捻り(JT6)	0.03kg·m ²	
重复精度		±0.05mm(At wrist flange surface)	
最大速度		6,000mm/sec.(At wrist flange surface)	
重量		約20kg(Excluding option)	
Body Color		Munsell 10GY9/1 equivalent	
Installation		Floor, Ceiling or Shelf mount	
工作环境	环境温度	0~45°C	
	相对湿度	35~85%(No dew, nor frost allowed)	
	振动	0.5G以下	
	其他	The robot installing place should be free from: *inflammable orcorrosive liquid or gas*electric noise interference	
Option		Wall Mounting(Max.Payload:2kg) 1 Double solenoid valve Restriction of motion range (mechanical):JT1(45! pitch) 2 Double solenoid valves External sensor harness (4 circuits) 1 Single solenoid valve 2 Single solenoid valves	

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)