

1.5 アルメガ「ロボランドS、P」マニピュレータ仕様

1.5.1 アルメガ「ロボランドS、P」マニピュレータ基本仕様

項	目	仕	様
名	称	アルメガ ロボランド	
形	式	IRB-572	
構	造	垂直多関節形	
軸	数	6軸	
最	大 許 容 可 搬 質 量	3kg	
位	置 繰 返 し 精 度	±0.1mm	
駆	動 方 式	ACサーボモータ	
駆	動 容 量	390W (6軸合計)	
動	腕	旋 回(第1軸)	270° (±135°)
		下 腕(第2軸)	235° (+75° ~ -160°)
		上 腕(第3軸)	270° (+135° ~ -135°)
	手	回 転(第4軸)	360° (±180°)
		振 り(第5軸)	260° (+220° ~ -40°)
		ひねり(第6軸)	600° (±300°)
最	腕	旋 回(第1軸)	60° / S (1.05 rad/sec)
		下 腕(第2軸)	60° / S (1.05 rad/sec)
		上 腕(第3軸)	60° / S (1.05 rad/sec)
	手	回 転(第4軸)	180° / S (3.14 rad/sec)
		振 り(第5軸)	180° / S (3.14 rad/sec)
		ひねり(第6軸)	180° / S (3.14 rad/sec)
手	許 容	第 4 軸	7.94 N·m {0.81 kgf·m}
		第 5 軸	6.47 N·m {0.66 kgf·m}
		第 6 軸	4.12 N·m {0.42 kgf·m}
	許 容 慣 性	第 4 軸	0.219 kg·m ² {0.022 kgf·m·sec ² }
		第 5 軸	0.145 kg·m ² {0.015 kgf·m·sec ² }
		第 6 軸	0.059 kg·m ² {0.006 kgf·m·sec ² }
腕 の 動 作 断 面 積		0.82 m ² × 270°	
ア コ ー ス テ ィ ッ ク ノ イ ズ		70 dB以下	
周 囲 温 度 ・ 湿 度		0~40°C、20~80%RH (結露しないこと)	
本 体 質 量		19kg	
設 置 方 法		床置き形、天吊り形	
塗 装 色		アーム：オレンジ、ベース：ダークグレー	

重 要

1. 位置繰返し精度は、自動運転を十分繰返し、マニピュレータの動作条件が安定した状態での測定値です。
2. 位置データは、絶対値エンコーダでバッテリーバックアップされています。一次側電源断の状態でのバッテリーバックアップの期間は、およそ10日間です。その期間が過ぎた場合には、「絶対値オフセット設定」操作が必要です。
3. バッテリーバックアップの期間は、周囲環境、使用状況等により短くなる場合があります。
4. 保持ブレーキは第2、3軸のみに設けられています。
5. 本仕様は予告なしに変更することがあります。

1.5.2 マニピュレータの外形寸法および動作範囲図

(1) ロボランドSの外形寸法図および動作範囲図

(単位: mm)

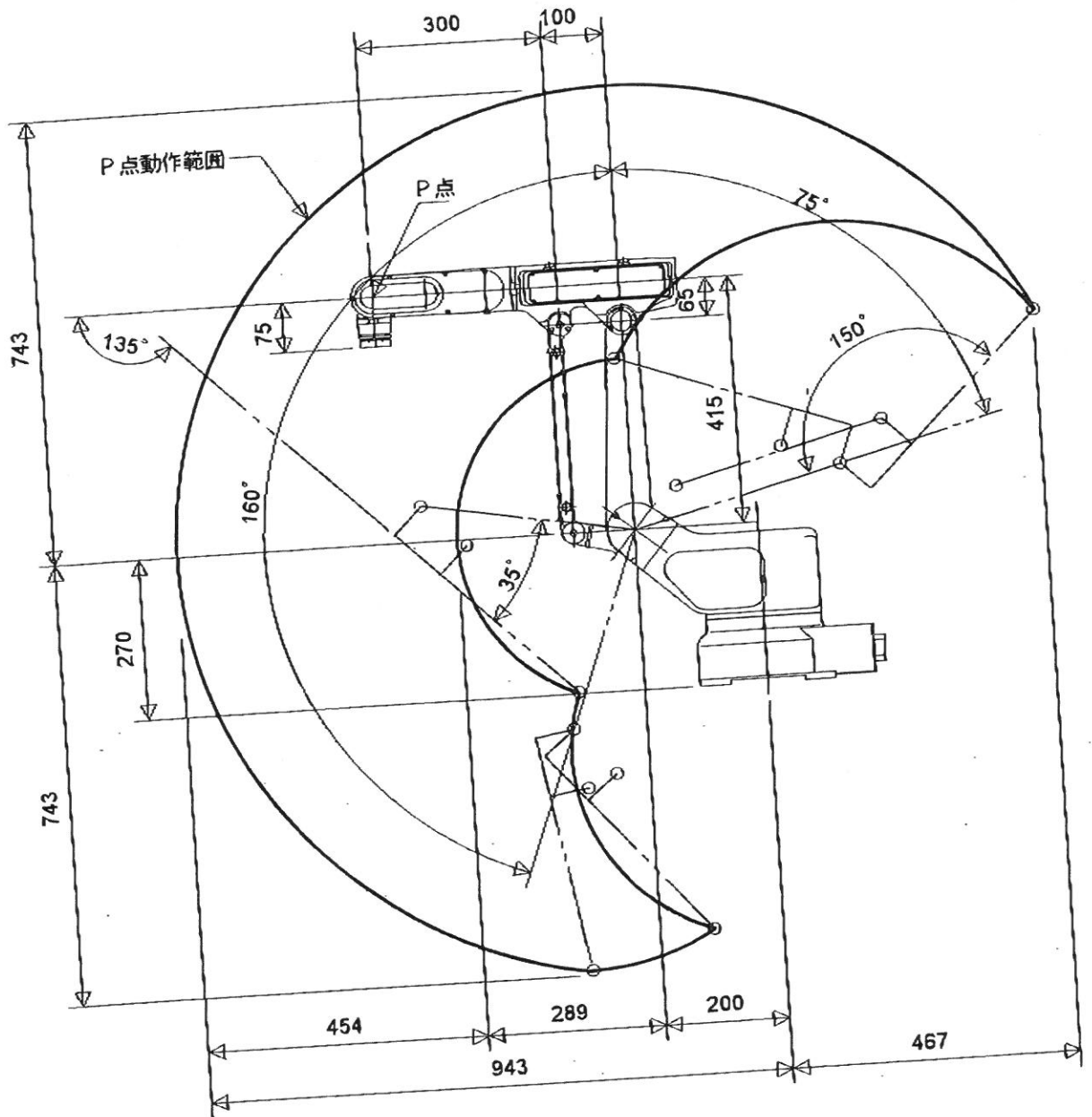


図 1.5.2.1 ロボランドS 外形寸法図およびP点動作範囲図 (側面図)

警告

動作中のロボットに近づくと、致命的な人身事故を負うことがあります。
電源が投入されている状態では、ロボットの動作領域内に立ち入らないでください。

(単位: mm)

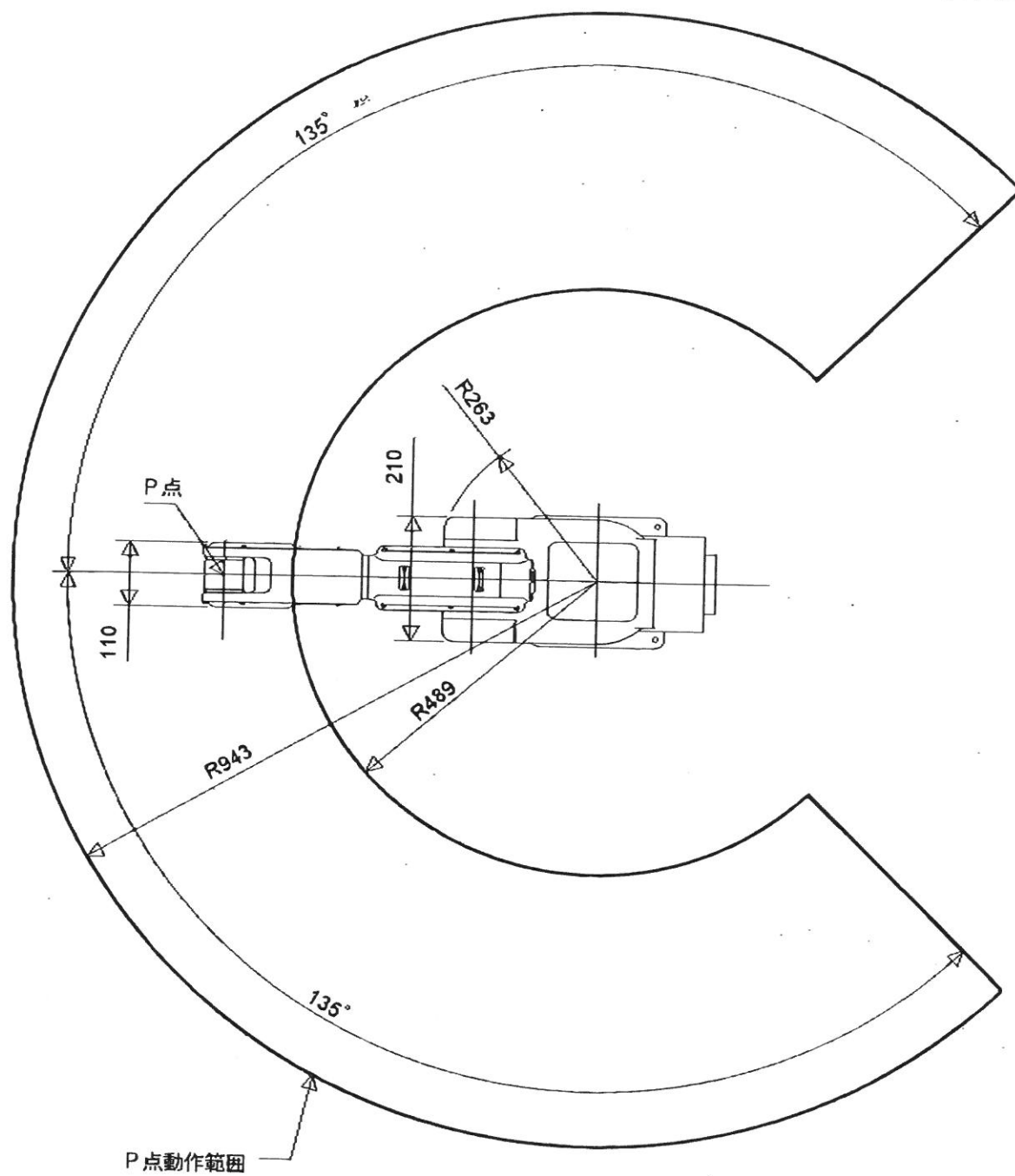


図 1.5.2.2 ロボランドS P点動作範囲図 (平面図)

警告

動作中のロボットに近づくと、致命的な人身事故を負うことがあります。
電源が投入されている状態では、ロボットの動作領域内に立ち入らないでください。

(2) ロボランドPの外形寸法図および動作範囲図

(単位：mm)

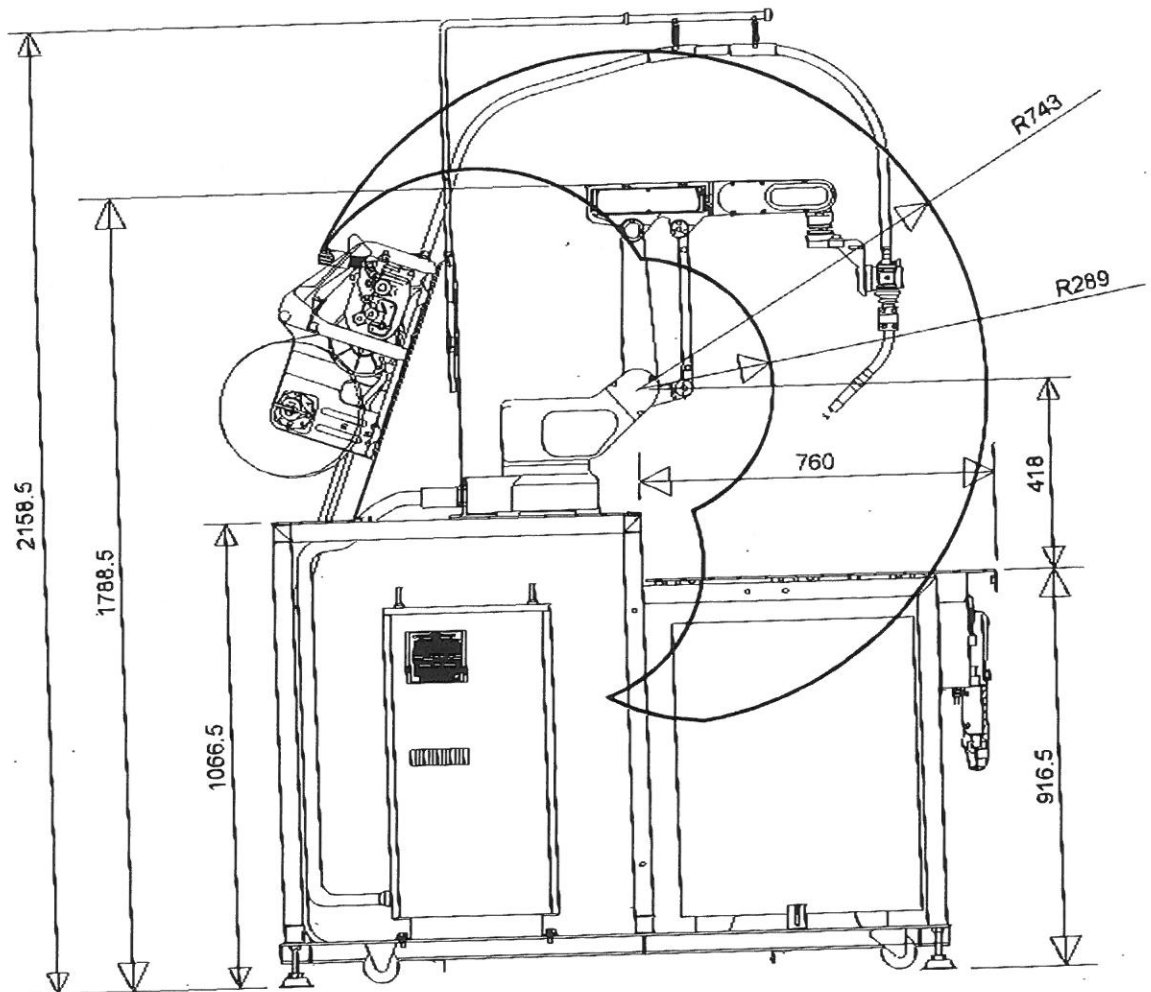


図 1.5.2.3 ロボランドP 外形寸法図およびP点動作範囲図 (側面図)

警告

動作中のロボットに近づくと、致命的な人身事故を負うことがあります。
電源が投入されている状態では、ロボットの動作領域内に立ち入らないでください。

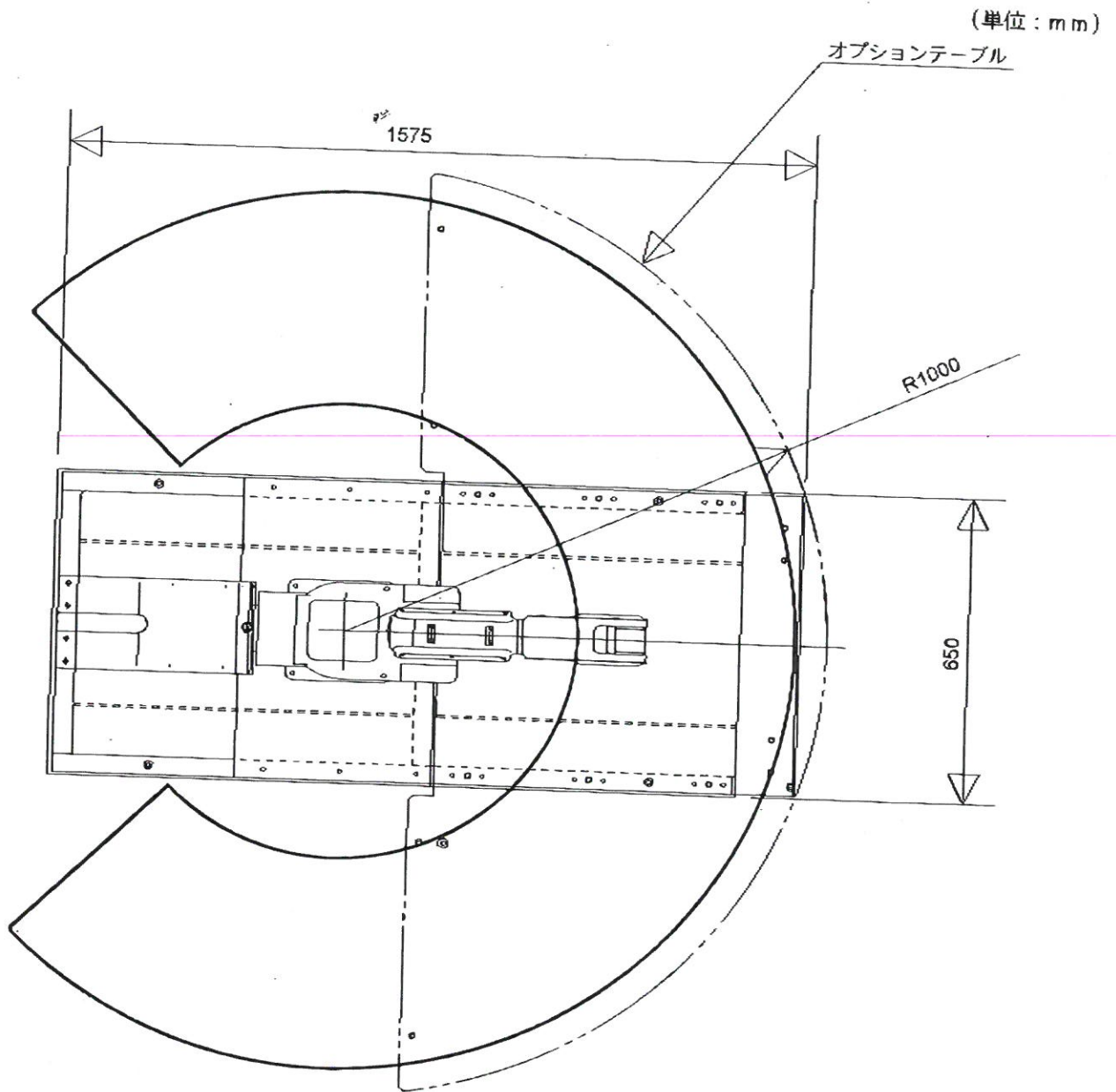


図 1.5.2.4 ロボランドP P点動作範囲図(平面図)

警告

動作中のロボットに近づくと、致命的な人身事故を負うことがあります。
電源が投入されている状態では、ロボットの動作領域内に立ち入らないでください。