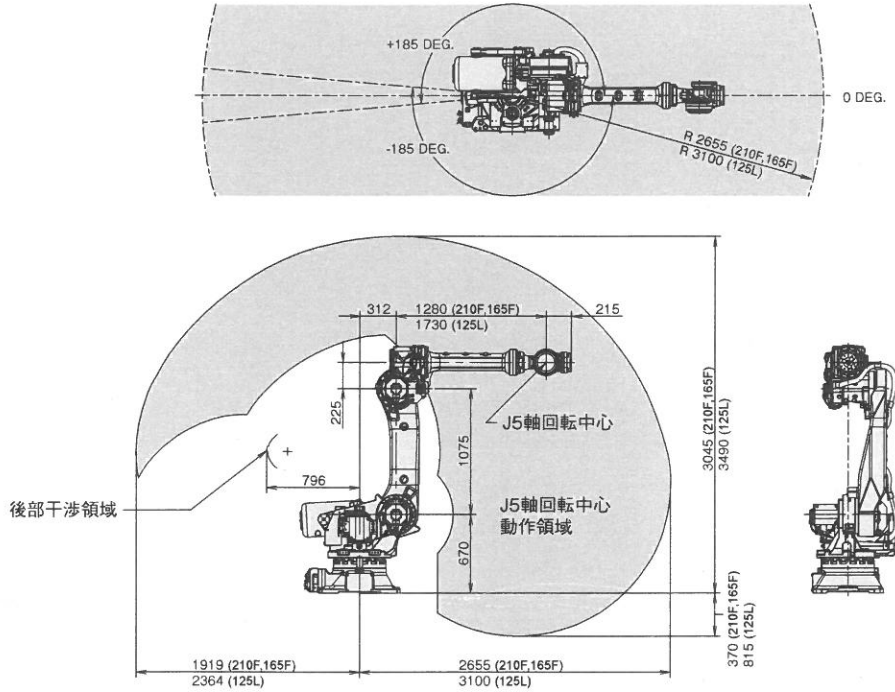


動作領域

R-2000iC/210F,/165F,/125L



仕様

機種		R-2000iC/210F		R-2000iC/165F		R-2000iC/125L	
動作形態		多関節形ロボット					
制御軸		6軸 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)					
リーチ		2655 mm				3100 mm	
設置形式		床置					
動作範囲 (最大動作速度) 注1)	J1軸回転	370°(120°/s) 6.46 rad (2.09 rad/s)		370°(130°/s) 6.46 rad (2.27 rad/s)			
	J2軸回転	136°(105°/s) 2.37 rad (1.83 rad/s)		136°(115°/s) 2.37 rad (2.01 rad/s)			
	J3軸回転	312°(110°/s) 5.45 rad (1.92 rad/s)		312°(125°/s) 5.45 rad (2.18 rad/s)		301°(125°/s) 5.25 rad (2.18 rad/s)	
	J4軸手首回転	720°(140°/s) 12.57 rad (2.44 rad/s)		720°(180°/s) 12.57 rad (3.14 rad/s)			
	J5軸手首振り	250°(140°/s) 4.36 rad (2.44 rad/s)		250°(180°/s) 4.36 rad (3.14 rad/s)			
	J6軸手首回転	720°(220°/s) 12.57 rad (3.84 rad/s)		720°(260°/s) 12.57 rad (4.54 rad/s)			
手首部可搬質量		210 kg		165 kg		125 kg	
J2ベース部可搬質量		550 kg		550 kg		550 kg	
J3アーム上可搬質量		25 kg (A)	(A) + (B) < 50 kg	25 kg (A)	(A) + (B) < 50 kg	25 kg (C)	(C) + (D) < 40 kg
J3ケーシング上可搬質量		50 kg (B)		50 kg (B)		40 kg (D)	
手首許容負荷 モーメント	J4軸	1360 N·m 139 kgf·m		940 N·m 96 kgf·m		710 N·m 72 kgf·m	
	J5軸	1360 N·m 139 kgf·m		940 N·m 96 kgf·m		710 N·m 72 kgf·m	
	J6軸	735 N·m 75 kgf·m		490 N·m 50 kgf·m		355 N·m 36 kgf·m	
手首許容負荷 イナーシャ	J4軸	147 kg·m ² 1500 kgf·cm·s ²		89 kg·m ² 908 kgf·cm·s ²		72 kg·m ² 735 kgf·cm·s ²	
	J5軸	147 kg·m ² 1500 kgf·cm·s ²		89 kg·m ² 908 kgf·cm·s ²		72 kg·m ² 735 kgf·cm·s ²	
	J6軸	82 kg·m ² 837 kgf·cm·s ²		46 kg·m ² 469 kgf·cm·s ²		40 kg·m ² 408 kgf·cm·s ²	
駆動方式		ACサーボモータによる電気サーボ駆動					
位置繰返し精度		±0.2 mm					
ロボット質量 注2)		1090 kg		1090 kg		1115 kg	
設置条件		周囲温度: 0 ~ 45°C 周囲湿度: 通常 75%RH以下 (結露しないこと) 短期 95%RH以下 (1ヶ月以内) 振動加速度: 4.9m/s ² (0.5G) 以下					

注1) 短い動作距離では各軸の最高速度に到達しないことがあります。

注2) 制御部質量を含みません。