

# FD-B4

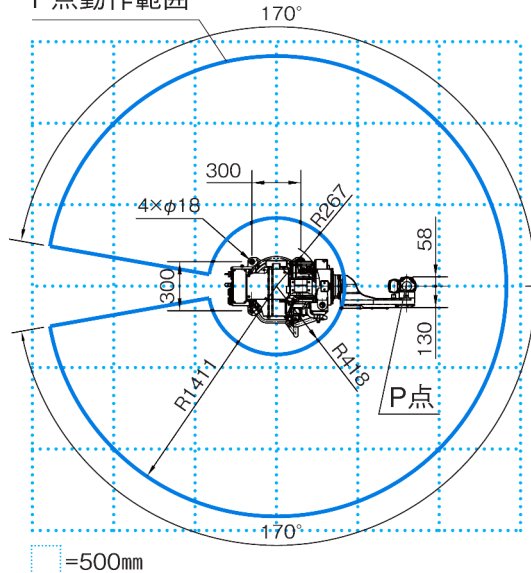
## シンプル&スリムなアーム形状

- ケーブル内蔵機構でロボット動作時のケーブル引っ掛けを防ぎます。
- ロボットの旋回エリアの縮小により、従来よりも狭い場所に設置可能。

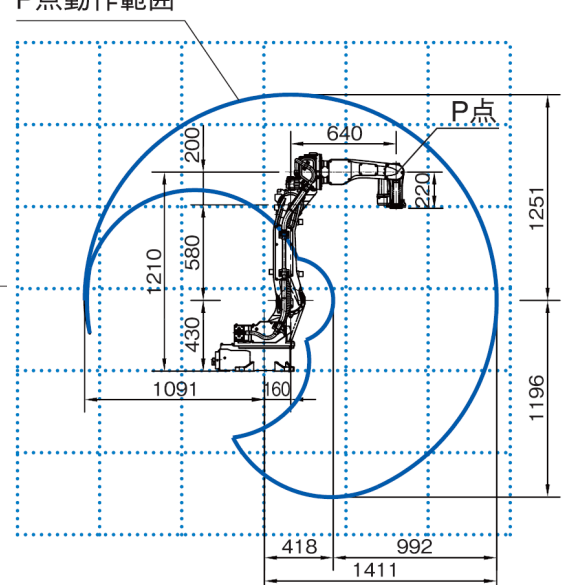


[マニピュレータ動作範囲図]

P点動作範囲



P点動作範囲



## [マニピュレータ仕様]

		FD-B4
構造		垂直多関節形
軸数		6
手首可搬質量		4kg
位置繰返し精度		±0.08mm(注1)
駆動方法		ACサーボモータ
駆動容量		2550W
位置フィードバック		絶対値エンコーダ
動作範囲	腕 J1(旋回1)	±170° (±50°) (注2)
	J2(前後)	-155° ~ +90°
	J7(旋回2)	-
	J3(上下)	-170° ~ +180°
	J4(回転)	±155°
	手首 J5(振り)	-45° ~ +225° (注3)
J6(ひねり)	±205° (注3)	
最大速度	腕 J1(旋回1)	3.66rad/s[210°/s] (3.32rad/s[190°/s]) (注2)
	J2(前後)	3.66rad/s[210°/s]
	J7(旋回2)	-
	J3(上下)	3.66rad/s[210°/s]
	J4(回転)	7.33rad/s[420°/s]
	手首 J5(振り)	7.33rad/s[420°/s]
J6(ひねり)	10.5rad/s[600°/s]	

		FD-B4
手首許容負荷	許容モーメント	J4(回転) 10.1N・m J5(振り) 10.1N・m J6(ひねり) 2.94N・m
	許容慣性モーメント	J4(回転) 0.38kg・m <sup>2</sup> J5(振り) 0.38kg・m <sup>2</sup> J6(ひねり) 0.03kg・m <sup>2</sup>
	腕の動作断面積	2.94m <sup>2</sup> × 340°
	使用環境条件	温度: 0~45°C、湿度20~80%RH (結露しないこと)
	本体質量	154kg
	上部アーム可搬質量	10kg(注4)
設置方法	床置き、天吊り、壁掛け形	
塗装色	ホワイト(マンセル値10GY9/1)	

注1. 位置繰返し精度は、JIS-B-8432に準拠しています。  
標準的なツールセンタポイント(TCP)での値です。  
2. ( )値は壁掛け時の仕様です。  
3. J6軸の動作範囲はJ5軸の姿勢によって制御される場合があります。  
4. エンドエフェクタとして、最大許容可搬質量を負荷した場合。  
※本使用は、予告なしに変更することがあります。