

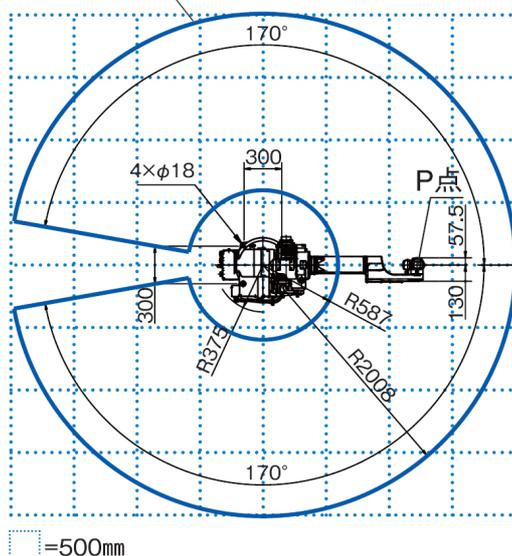
FD-B4L

シンプル&スリムなアーム形状

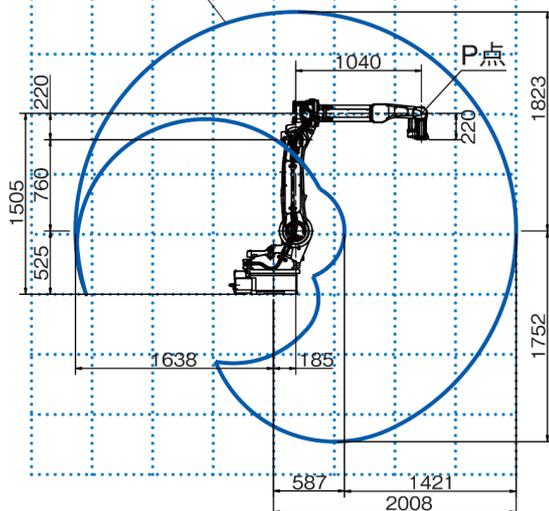
- ケーブル内蔵機構でロボット動作時のケーブル引っ掛けを防ぎます。
- ロングタイプだから小物ワークから大型ワークまで適用可能



[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-B4L
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		4650W
位置フィードバック		絶対値エンコーダ
動作範囲	腕 J1(回転1)	±170° (±50°)(注2)
	J2(前後)	-155° ~+100° (注3)
	J7(回転2)	-
	J3(上下)	-170° ~+190°
	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(回転1)	3.40rad/s[195°/s](3.05rad/s[175°/s]) (注2)
	J2(前後)	3.49rad/s[200°/s]
	J7(回転2)	-
	J3(上下)	3.49rad/s[200°/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-B4L	
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 ²
		J5(振り)	0.38kg・m ²
		J6(ひねり)	0.03kg・m ²
腕の動作断面積		6.37m ² × 340°	
使用環境条件		温度:0~45℃、湿度20~80%RH(結露しないこと)	
本体質量		277kg	
上部アーム可搬質量		20kg(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。