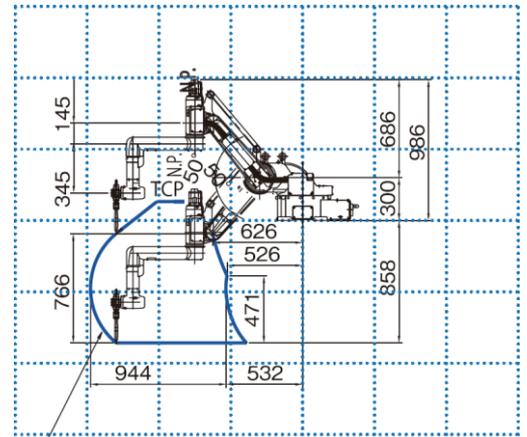
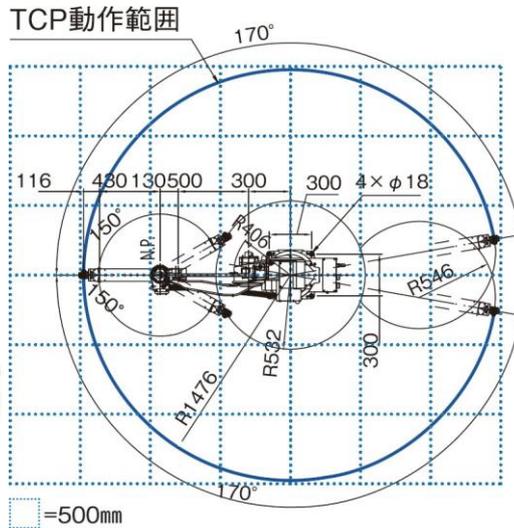


# FD-G3

## 省スペース&広い動作範囲

- ロボットの後ろにアームが出っ張らないため、壁ぎわ設置や棚置きが可能
- コンパクトボディなのに動作範囲が広い

[マニピュレータ動作範囲図]



TCP動作範囲

## [マニピュレータ仕様]

		FD-G3	
構造		水平多関節形	
軸数		5	
手首可搬質量		3kg	
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		1400W	
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°
		J2(前後)	±50°
		J7(旋回2)	-
		J3(上下)	±150°
	手首	J4(回転)	±210°
		J5(振り)	±130°
J6(ひねり)		-	
最大速度	腕	J1(旋回1)	2.09rad/s[120°/s]
		J2(前後)	2.79rad/s[160°/s]
		J7(旋回2)	-
		J3(上下)	4.19rad/s[240°/s]
	手首	J4(回転)	9.42rad/s[540°/s]
		J5(振り)	9.42rad/s[540°/s]
J6(ひねり)		-	

		FD-G3	
手首許容負荷	許容モーメント	J4(回転)	-
		J5(振り)	2.5N·m
		J6(ひねり)	-
	許容慣性モーメント	J4(回転)	0.074kg·m
		J5(振り)	0.037kg·m
		J6(ひねり)	-
腕の動作断面積		0.69m <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		144kg	
上部アーム可搬質量		40kg	
設置方法		床置き	
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。  
※本使用は、予告なしに変更することがあります。