

FD-V166

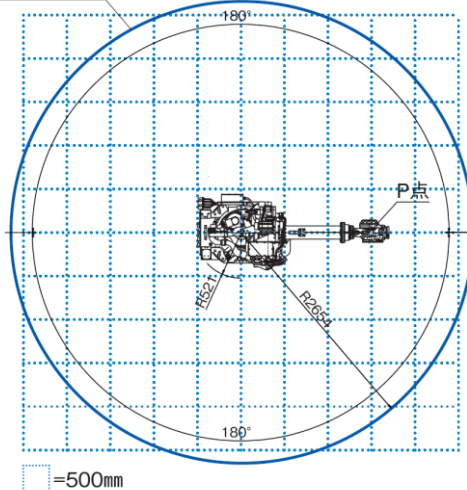
高速、人と環境にやさしい

- サイクルタイムの短縮により高生産性へ貢献。
- 高密度設置によるライン短縮化により設備費を低減。
- 人にやさしい(保全作業の低減)
- 環境にもやさしい(環境負荷の低減)

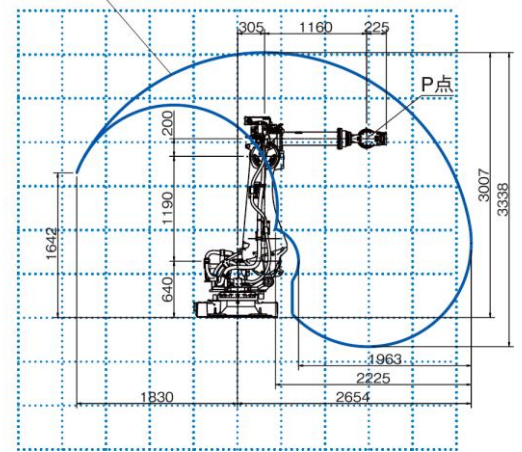


[マニピュレータ動作範囲図]

P点動作範囲



P点動作範囲



[マニピュレータ仕様]

		FD-V166	
構造		垂直多関節形	
軸数		6	
手首可搬質量		166kg	
位置繰返し精度		±0.1mm(注1)	
駆動方法		ACサーボモータ	
駆動容量		18kW	
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)	±180°
		J2(前後)	-80° ~ +60°
		J7(旋回2)	-
		J3(上下)	-146.5° ~ +150°
		J4(回転)	±360°
	手首	J5(振り)	±135°
	J6(ひねり)	±360°	
最大速度	腕	J1(旋回1)	2.18rad/s[125°/s]
		J2(前後)	2.01rad/s[115°/s]
		J7(旋回2)	-
		J3(上下)	2.11rad/s[121°/s]
		J4(回転)	3.14rad/s[180°/s]
	手首	J5(振り)	3.02rad/s[173°/s]
	J6(ひねり)	4.54rad/s[260°/s]	

		FD-V166	
手首許容負荷	許容モーメント	J4(回転)	951N・m
		J5(振り)	951N・m
		J6(ひねり)	490N・m
	許容慣性モーメント(注2)	J4(回転)	88.9kg・m ²
		J5(振り)	88.9kg・m ²
		J6(ひねり)	45.0kg・m ²
腕の動作断面積		6.58m ² × 360°	
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		1010kg	
上部アーム可搬質量		45kg(最大90kg)(注3)	
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。
注2. 手首許容慣性モーメントは、手首負荷条件により異なりますので、ご注意ください。
注3. 第1アーム搭載質量は、取り付け場所、手首可搬質量により変化します。
※本使用は、予告なしに変更することがあります。
※NV166/210は標準醸装仕様です。