

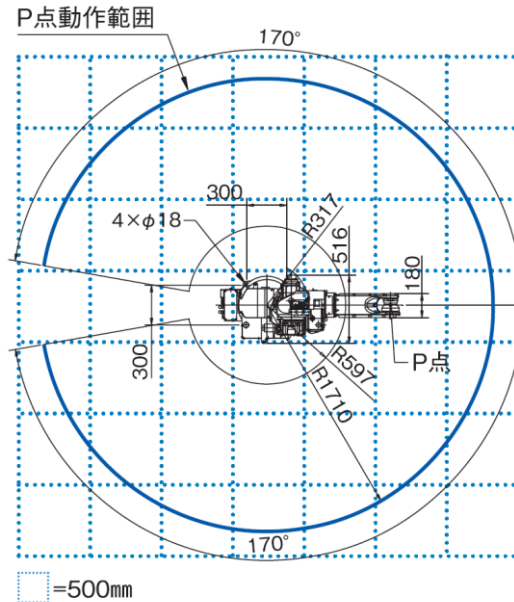
FD-V20S

最高の使い易さを実現した7軸の中可搬タイプ

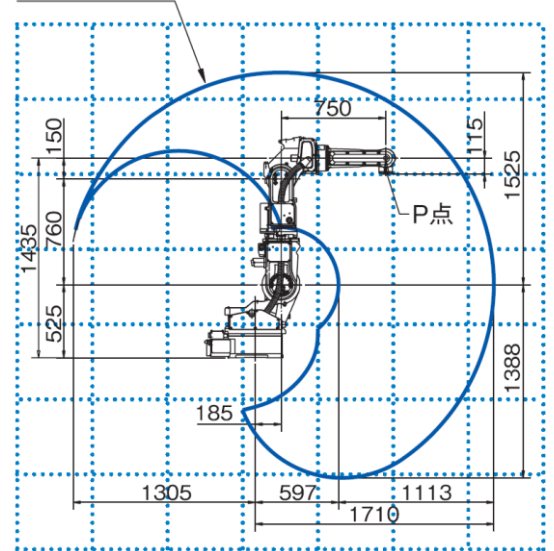
- 複雑になりがちな7軸ロボットのティーチングを、シンクロモーション技術を活かして、簡単な手動操作を実現
- 可搬質量20kg、軽量物のハンドリング用途に適応。



[マニピュレータ動作範囲図]



P点動作範囲



[マニピュレータ仕様]

		FD-V20S
構造		垂直多関節形
軸数		7
手首可搬質量		20kg
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		6600W
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) -145° ~+75°	
	J7(旋回2) ±90°	
	J3(上下) -170° ~+160°	
	J4(回転) ±180°	
	手首	J5(振り) -50° ~+230° (注2)
J6(ひねり) ±360° (注2)		
最大速度	腕	J1(旋回1) 3.40rad/s[195°/s]
	J2(前後) 3.32rad/s[190°/s]	
	J7(旋回2) 2.79rad/s[160°/s]	
	J3(上下) 3.14rad/s[180°/s]	
	J4(回転) 6.98rad/s[400°/s]	
	手首	J5(振り) 6.98rad/s[400°/s]
J6(ひねり) 10.5rad/s[600°/s]		

		FD-V20S
手首許容負荷	許容モーメント	J4(回転) 43.7N・m
		J5(振り) 43.7N・m
		J6(ひねり) 19.6N・m
	許容慣性モーメント	J4(回転) 1.09kg・m ²
		J5(振り) 1.09kg・m ²
		J6(ひねり) 0.24kg・m ²
腕の動作断面積		3.91m 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		321kg
上部アーム可搬質量		5kg(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。
2. 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。
3. J6軸の動作範囲は、J5軸の姿勢によって制限される場合があります。
※本使用は、予告なしに変更することがあります。