

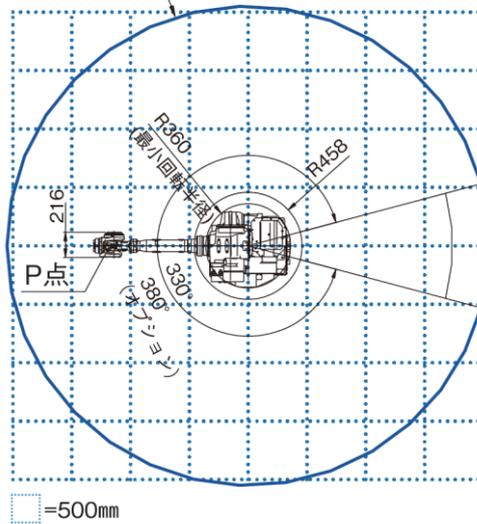
## FD-V50

スリムなボディでクイックモーションを実現。

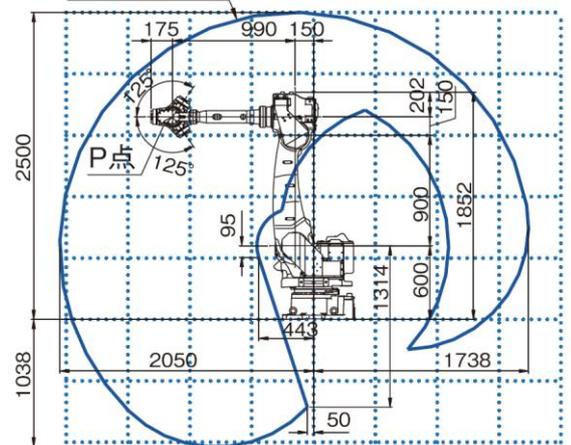
- 本体質量640kgと軽量なため、様々な設置方法での運用が可能。
- 可搬質量50kgで、多様なワークのハンドリングに対応。



[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-V50
構造		垂直多関節形
軸数		6
手首可搬質量		50kg
位置繰返し精度		±0.07mm(注1)
駆動方法		ACサーボモータ
駆動容量		14750W
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) ±165°
		J2(前後) +80° ~-135°
		J7(旋回2) -
		J3(上下) +260° ~-146°
		J4(回転) ±360°
	手首	J5(振り) ±125°
	J6(ひねり) ±450°	
最大速度	腕	J1(旋回1) 3.14rad/s[180°/s]
		J2(前後) 3.14rad/s[180°/s]
		J7(旋回2) -
		J3(上下) 3.14rad/s[180°/s]
		J4(回転) 4.45rad/s[255°/s]
	手首	J5(振り) 4.45rad/s[255°/s]
	J6(ひねり) 6.46rad/s[370°/s]	

		FD-V50
手首許容負荷	許容モーメント	J4(回転) 210N・m
		J5(振り) 210N・m
		J6(ひねり) 130N・m
	許容慣性モーメント(注2)	J4(回転) 30kg・m <sup>2</sup>
		J5(振り) 30kg・m <sup>2</sup>
		J6(ひねり) 12kg・m <sup>2</sup>
腕の動作断面積		7.4m <sup>2</sup> ×330°
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		640kg
上部アーム可搬質量		15kg
設置方法		床置き(注3)
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. 天吊り、壁掛け、傾斜設置はオプションです。壁掛け、傾斜設置はJ1軸の動作が制限されます。  
 ※本使用は、予告なしに変更することがあります。