

FD-V6L

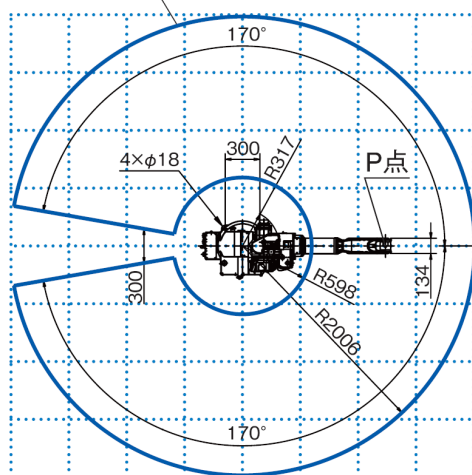
用途を選ばない、あらゆるアプリケーションに対応

- ロボット機種間のモーター共有化により保守部品を低減。
- ロボットの旋回エリアの縮小により、従来よりも狭い場所に設置可能
- 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

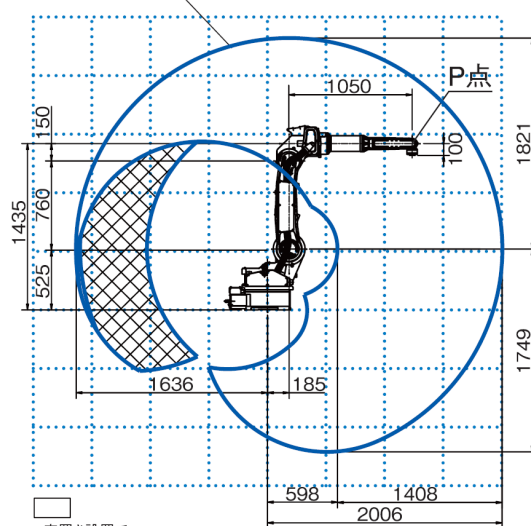


[マニピュレータ動作範囲図]

P点動作範囲



P点動作範囲



[マニピュレータ仕様]

		FD-V6L
構造		垂直多関節形
軸数		6
手首可搬質量		6kg
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		5000W
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° (±50°)(注2)
	J2(前後)	-155° ~+100° (注3)
	J7(旋回2)	-
	J3(上下)	-170° ~+260° (注4)
	J4(回転)	±180°
	手首 J5(振り)	-50° ~+230°
J6(ひねり)	±360°	
最大速度	腕 J1(旋回1)	3.40rad/s[195°/s](3.05rad/s[175°/s]) (注2)
	J2(前後)	3.49rad/s[200°/s]
	J7(旋回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)	10.82rad/s[620°/s]	

		FD-V6L
手首許容負荷	許容モーメント	J4(回転) 11.8N・m
	J5(振り)	9.8N・m
	J6(ひねり)	5.9N・m
	許容慣性モーメント	J4(回転) 0.30kg・m ²
	J5(振り)	0.25kg・m ²
	J6(ひねり)	0.06kg・m ²
腕の動作断面積		7.48m ² × 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		273kg
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。