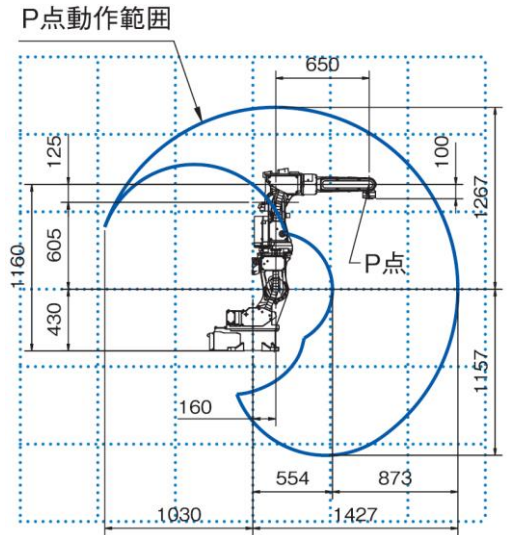
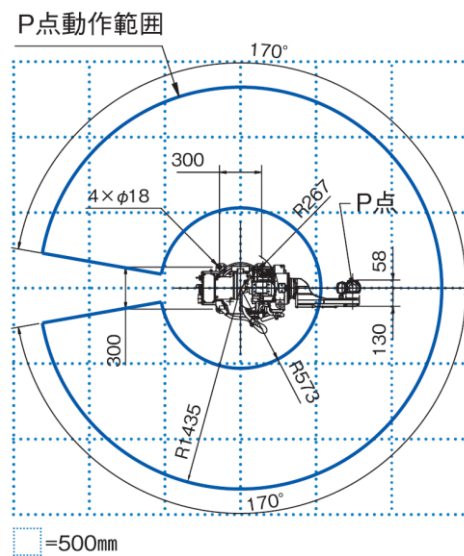


# FD-V6S

用途を選ばない、あらゆるアプリケーションに対応した7軸ロボット

- 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
- 世界初！7軸目に溶接パワーケーブルを内蔵。治具やワークとの干渉を気にせずティーチング可能

[マニピュレータ動作範囲図]



[マニピュレータ仕様]

		FD-V6S
構造		垂直多関節形
軸数		7
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		3600W
位置フィードバック		絶対値エンコーダ
動作範囲	腕	
	J1(回転1)	±170°
	J2(前後)	-145° ~ +70°
	J7(回転2)	±90
	J3(上下)	-170° ~ +149°
	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(回転1)	3.66rad/s[210°/s]
	J2(前後)	3.66rad/s[210°/s]
	J7(回転2)	3.14rad/s[180°/s]
	J3(上下)	3.66rad/s[210°/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-V6S	
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 <sup>2</sup>
		J5(振り)	0.25kg・m <sup>2</sup>
		J6(ひねり)	0.06kg・m <sup>2</sup>
腕の動作断面積		2.58m <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		178kg	
上部アーム可搬質量		10kg(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. 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。  
 注3. 手首可搬質量により、上部アーム可搬質量が変化します。  
 ※本使用は、予告なしに変更することがあります。