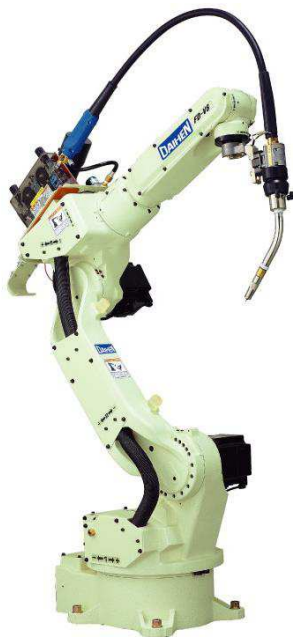


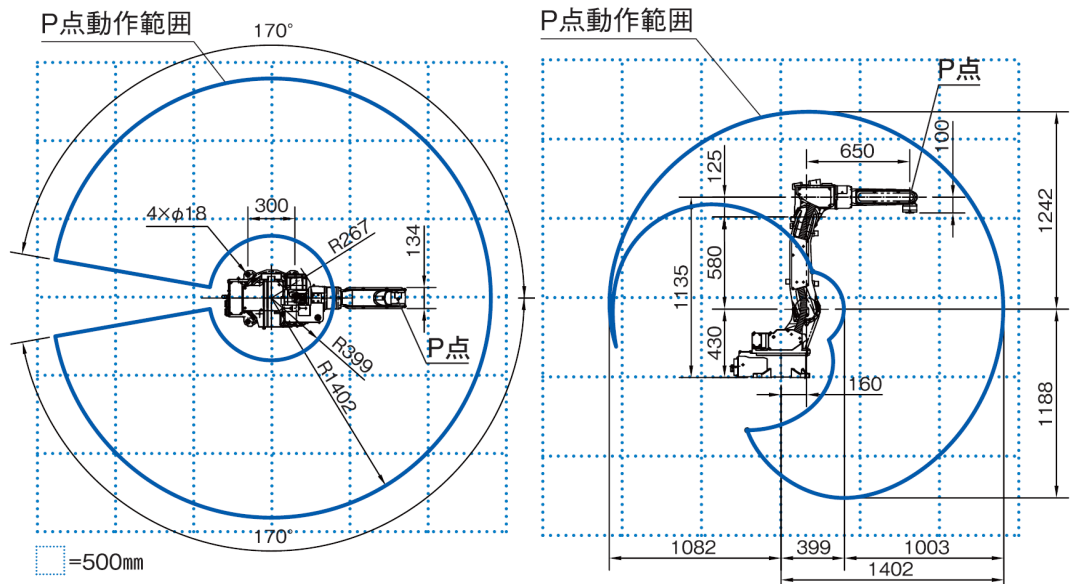
FD-V6

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



[マニピュレータ動作範囲図]



[マニピュレータ仕様]

		FD-V6
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		2600W
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° ~+90°
	J7(旋回2)	-
	J3(上下)	-170° ~+190°
	手首 J4(回転)	±180°
	J5(振り)	-50° ~+230°
最大速度	J6(ひねり)	±360°
	腕 J1(旋回1)	3.66rad/s[210°/s](3.32rad/s[190°/s]) (注2)
	J2(前後)	3.66rad/s[210°/s]
	J7(旋回2)	-
	J3(上下)	3.66rad/s[210°/s]
	手首 J4(回転)	7.33rad/s[420°/s]
J5(振り)	7.33rad/s[420°/s]	
J6(ひねり)	10.82rad/s[620°/s]	

		FD-V6
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		3.14m 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		144kg
上部アーム可搬質量		10kg(注3)
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. 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。