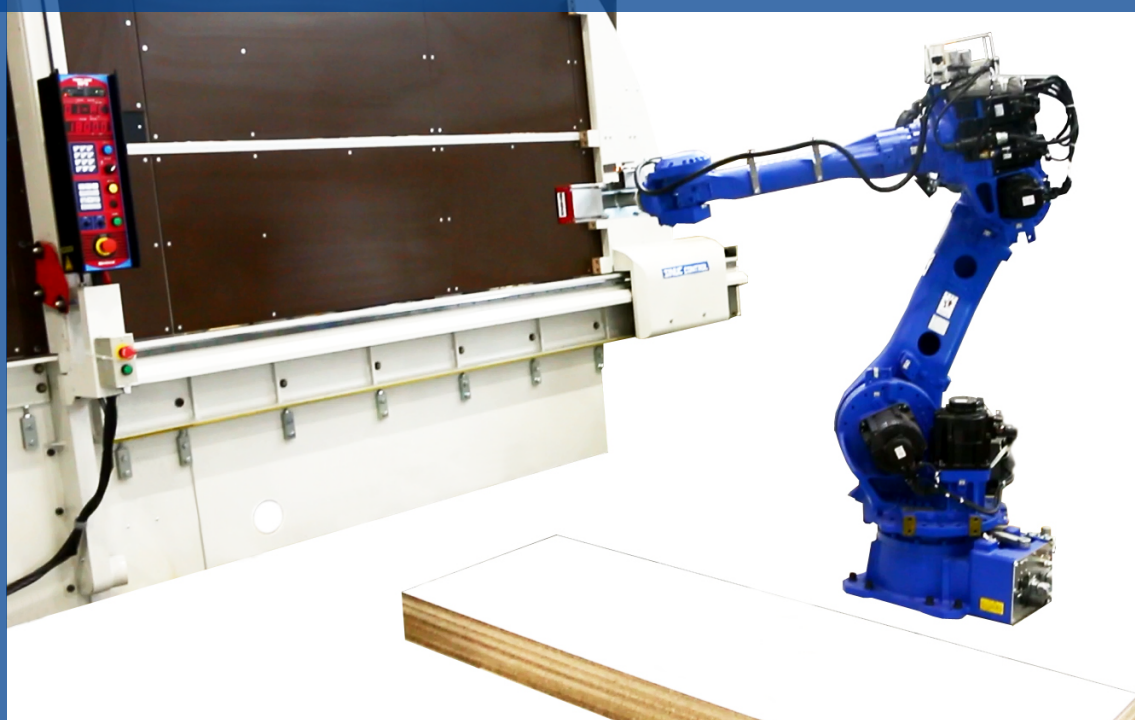
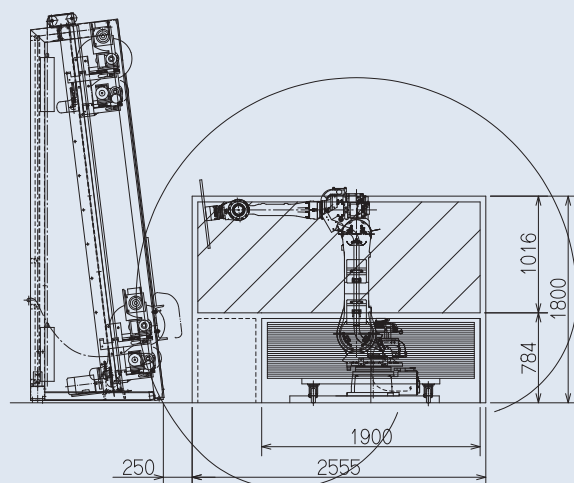




ロボットアーム 搬入/搬送システム

搬入搬送の仕事を自動化して作業工程が省略することができ、
より作業効率が上げることや、
製品の品質を上げることに力を注ぐことが可能になります。
また単純な搬入搬出作業をアームに任せることで、
作業を安全に遂行することができます。



6軸垂直多関節：MOTOMAN-MH50 II

形式	YR-MH00050-J00	
構造	垂直多関節形(6自由度)	
可搬質量	50 kg	
最大リーチ	2061 mm	
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.07 mm	
動作範囲	S軸(旋回)	-180° ～+180°
	L軸(下腕)	-90° ～+135°
	U軸(上腕)	-170° ～+251°
	R軸(手首旋回)	-360° ～+360°
	B軸(手首振り)	-125° ～+125°
	T軸(手首回転)	-360° ～+360°
最大速度	S軸(旋回)	3.14 rad/s、180° /s
	L軸(下腕)	3.11 rad/s、178° /s
	U軸(上腕)	3.11 rad/s、178° /s
	R軸(手首旋回)	4.36 rad/s、250° /s
	B軸(手首振り)	4.36 rad/s、250° /s
	T軸(手首回転)	6.28 rad/s、360° /s

許容 モーメント	R軸(手首旋回)	216 N・m (22 kgf・m)
	B軸(手首振り)	216 N・m (22 kgf・m)
	T軸(手首回転)	147 N・m (15 kgf・m)
許容慣性 モーメント (GD2/4)	R軸(手首旋回)	28 kg・m2
	B軸(手首振り)	28 kg・m2
	T軸(手首回転)	11 kg・m2
質量		550 kg
設置環境	温度	0 ~ +45 °C
	湿度	20 ~ 80%RH(結露なきこと)
	振動	4.9 m/s2 以下
	その他	・ 引火性及び腐食性ガス・液体がないこと ・ 水、油、粉じんなどがかからないこと ・ 電氣的ノイズ源が近くにないこと
電源容量 ^{※2}		4.0 kVA

※1 JIS B 8432 に準拠しています。
※2 用途、動作パターンにより異なります。
(注)本表はSI単位系で記載しています。

