

RV-3S(6軸ロボット)

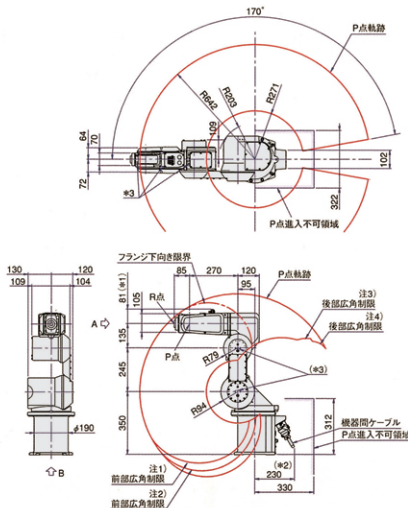
RV-3SJ(5軸ロボット)

垂直多関節形

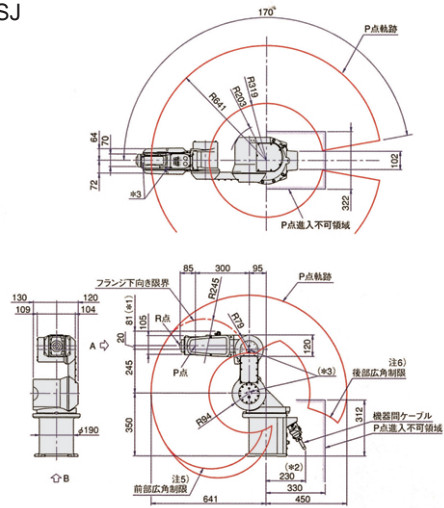
MELFA RV-3S/3SJシリーズ

- 最大合成速度5.5m/secを実現。装置のタクトタイム短縮に大きく貢献します。
- 最大3.5kgの最高可搬(下向)により、複雑なハンドを使用する作業にも対応可能。天吊据付も標準機で対応可能。壁掛据付は工場出荷時特殊仕様で対応可能。
- 標準仕様にて、全軸(アーム部、胴体部)IP65に対応。クリーンルーム仕様も特殊対応可能。
- 位置繰返し精度±0.02mmを実現。
- エルボアームの突出量削減、施回軸干渉領域削減により装置内レイアウトの自由度が向上。省スペース化に貢献。
- メンテナンス時期を事前にアナウンス、保守費用を削減可能。
- ハンド入出力点数の増設:8/8点

RV-3S



RV-3SJ



ロボット本体の仕様

型式	単位	RV-3S/3SC	RV-3SJ/3SJC
機種分類		標準(オイルミスト)クリーン	
据付姿勢		床置き、天吊(壁掛)	
保護等級/クリーン仕様		IP65/クラス10	
動作自由度		6	5
コントローラ		CR1B-571	
動作範囲	J1	340	340
	J2	225	225
	J3	191	237
	J4	320	
	J5		240
	J6		720
最大速度	J1	250	250
	J2	187	187
	J3	250	250
	J4	412	
	J5		412
	J6		660
最大合成速度(R点)	mm/sec	5,500	5,300
可搬質量	定格	kg	3
	最大	kg	3.5
位置繰返し精度(定格負荷時)	mm	±0.02	
本体質量	kg	37	33
ツール配線		ハンド入力8点、出力8点、予備配線8芯(AWG #24 0.2mm ² シールド付)	
ツールエア配管	1次	6×2本	
	2次	4×8本(オプション)	

コントローラの仕様

型式	単位	CR1B-571	
経路制御方式		PTP制御、CP制御	
制御軸数		最大同時6軸	
CPU		64bit RISC/DSP	
主な機能		パレタイジング・マルチタスク 最適加減速制御、最適オーバーライド制御、最適軌跡接続機能、トルク制御命令、直交コンプライアンス制御、衝突検知機能、メンテナンス予測機能、位置復旧支援機能	
プログラム言語		MELFA-BASIC / ムーブマスタ言語	
位置教示方式		ティーチング方式、MDI方式	
記憶容量	教示位置数	点	2,500
	ステップ数	step	5,000
	プログラム本数	本	88
外部入出力	汎用入出力	点	入力16/出力16(オプション使用時最大240/240)
	専用入出力	点	汎用入出力にて割付(「STOP」1点は固定)
	ハンド開閉	点	入力8/出力8(最大8点オプション)
	非常停止入力	点	1
	非常停止出力	点	1
ドラスイッチ入力	点	1	
インタフェース	RS-232C	ポート	1(パソコン、ビジョンセンサ等接続用)
	RS-422	ポート	1(ティーチングボックス専用)
	ハンド専用スロット	スロット	1(エアハンドインタフェース専用)
	拡張スロット	スロット	0(オプション使用時:3(拡張オプション用))
ロボット入出力リンク	チャンネル		1(パラレル入出力ユニット接続用)
電源	電圧範囲	V	単相AC180~242
	電源容量	KVA	1.0

壁掛け仕様はJ1動作範囲を制限した特殊仕様となります。