

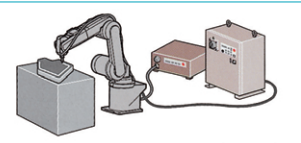
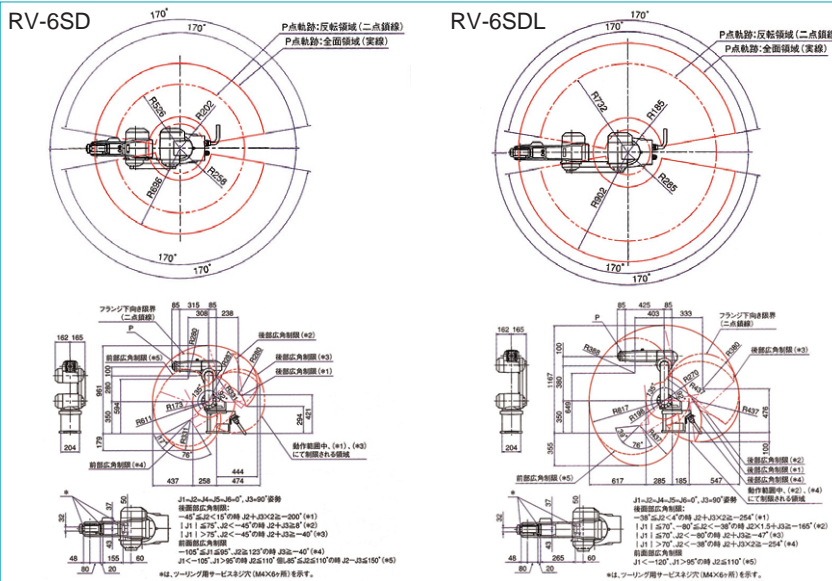
RV-6SDL

RV6SD

## 垂直多関節形

### MELFA RV-6SD/6SDLシリーズ

- クラス最高の高速動作、最大合成速度9.3m/秒 RV-6SD ヶクトタイムの向上と、1ステーションで複数・複雑な作業が可能。
- 高性能新型コントローラ接続により、I/O処理、プログラム処理を高速化。実作業におけるタクトタイム最大15%程度短縮。
- ロボットの姿勢負荷をモニタし、サーボゲイン/フィルタをリアルタイムに調整。さらなる高精度を実現。
- シリーズに導入した中空構造による回転関節部の完全封止。設置環境を選ばず、幅広い用途に適用。
- 表示器GOTシリーズとロボットコントローラとをイーサネットにて直接接続可能。シーケンサレスによりシステムコストを低減。
- Sシリーズでは追加機能だった付加軸制御、トラッキング機能、イーサネットを標準装備。システムコストを低減。



シーリング



CD2D-711



CR3D-711M

## ロボット本体の仕様

型式	単位	RV-6SD/6SDC	RV-6SDL/6SDLC
動作自由度		6	
駆動方式		ACサーボモータ(全軸ブレーキ付き)	
位置検出式		アブソリュートエンコーダ	
最大可搬質量(定格)	kg	α(5)	
アーム長	mm	280 + 315	380 + 425
最大リーチ半径	mm	696	902
動作範囲	ウェスト J1	340( ± 170 ) 出荷後制限可( 45度づつ )	
	ショルダ J2	227( - 92 ~ + 135 )	
	エルボ J3	273( - 107 ~ + 166 ) 293( - 129 ~ + 166 )	
	リストツイスト J4	320( ± 160 )	
	リストピッチ J5	240( ± 120 )	
	リストロール J6	720( ± 360 )	
最大速度	ウェスト J1	401	250
	ショルダ J2	321	267
	エルボ J3	401	267
	リストツイスト J4		352
	リストピッチ J5		450
	リストロール J6		660
最大合成速度	mm/sec	約9300	約8500
サイクルタイム	sec	0.47	0.50
位置繰り返し精度	mm	± 0.02	
本体質量	kg	約58	約60
ツール配線		入力8点/出力8点(フォアアーム)	
ツールエア配管		1次: 6×2	

## コントローラの仕様

型式	単位	CR3D-711M	CR2D-711	
経路制御方式		PTP制御、CP制御		
制御軸数		最大同時6軸付加軸制御最大8軸		
CPU		64bit RISC/DSP		
プログラム言語		MELFA-BASIC V		
位置教示方式		ティーチング方式、MDI方式		
記憶容量	教示位置数と	点	13,000	
	ステップ数	本	26,000	
	プログラム本数	本	256	
外部入出力	汎用入出力	点	入力0/出力0(オプション使用時最大256/256)	
	専用入出力	点	汎用入出力より割付	
	ハンド入出力	点	入力8/出力0(エアハンドインタフェース使用時:8/8)	
	非常停止入力	点	1(2接点対応)	
	ドアスイッチ入力	点	1(2接点対応)	
	イネーティングデバイス入力	点	1(2接点対応)	
インタフェース	非常停止出力	点	1(2接点対応)	
	モード出力	点	1(2接点対応)	
	ロボットエラー出力	点	1(2接点対応)	
	付加軸同期	点	1(2接点対応)	
	RS-232C	ポート	1(パソコン、ビジョンセンサ等接続用)	
	イーサネット	ポート	1(T/B専用) 1(お客様用)	
電源	UBS	スロット	1(Ver2.0デバイス機能のみ)	
	付加軸インタフェース	チャンネル	1	
入力電圧範囲	V	3相、AC180 ~ 253 単相、AC180 ~ 253		
電源容量	KVA	3.0(突入電流含まず) 2.0(突入電流含まず)		