

空圧・油圧・真空

直動システム・関連

ロボットFEA

制御・検出・計測

駆動・回転

軸受・素材・機械

動力伝達・伝動

搬送・運搬

ポンプ・送風機・粉体

工場設備・環境

垂直多関節形

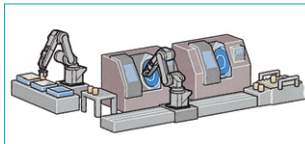
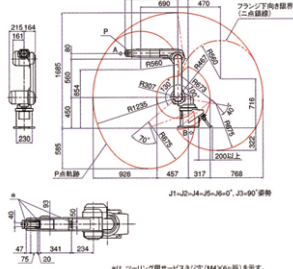
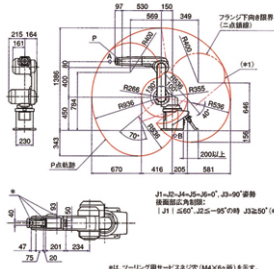
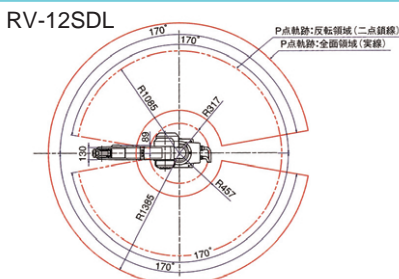
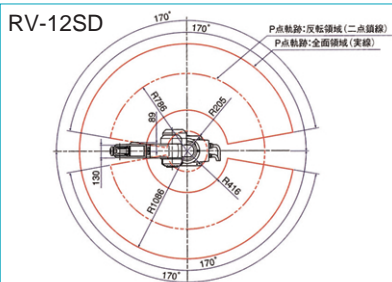
MELFA RV-12SD/12SDLシリーズ

- クラス最高の高速動作、最大合成速度9.6m/s RV-12SD ヲ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。
- S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GOT1000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。

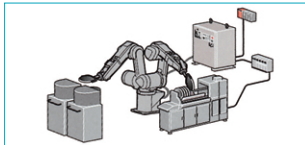


RV-12SDL

RV-12SD



機械加工



ウェハ搬送



CR3D-701M

ロボット本体の仕様

型式	単位	RV-12SD/12SDC	RV-12SDL/12SDLC
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) アブソリュートエンコーダ	
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	12(10)	
アーム長	mm	400 + 530	560 + 670
最大リーチ半径	mm	1086	1385
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	230(- 100 ~ + 130)	
	エルボ J3	290(+ 160 ~ - 130)	
	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	276	230
	ショルダ J2	230	172
	エルボ J3	267	200
	リストツイスト J4	352	
	リストピッチ J5	375	
	リストロール J6	660	
最大合成速度	mm/sec	約9600	約9500
サイクルタイム	sec	0.66	0.74
位置繰り返し精度	mm	± 0.05	
本体質量	kg	約93	約98
ツール配線		ハンド入力8点/出力8点(フォアアーム)	
ツールエア配管		1次: 6×2 2次: 6×8	

コントローラの仕様

型式	単位	CR3D-701M	CR3D-701	
経路制御方法		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		
位置指示方式		ティーチング方式、MDI方式		
記憶容量	指示位置数と	点	13,000	
	ステップ数	本	26,000	
	プログラム本数	本	256	
	汎入出力	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)	
外部入出力	非常停止入力	点	1(2接点对応)	
	ドアスイッチ入力	点	1(2接点对応)	
	イーサネットデバイス入力	点	1(2接点对応)	
	非常停止出力	点	1(2接点对応)	
	モード出力	点	1(2接点对応)	
	ロボットエラー出力	点	1(2接点对応)	
付加軸同期	点	1(2接点对応)		
RS-232C	ポート	1(パソコン、ビジョンセンサ等接続用)		
インタフェース	イーサネット	ポート	1(T/B専用)1(お客様用) 10BASE-T/100BASE-T	
	USB	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	
電源	入力電圧範囲・容量	%RH	3相, AC180 - 253, 3.0V(突入電流含まず)	