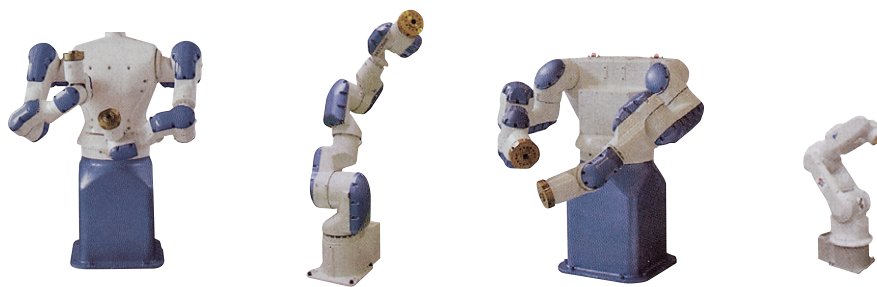


産業用汎用ロボット

(株)安川電機

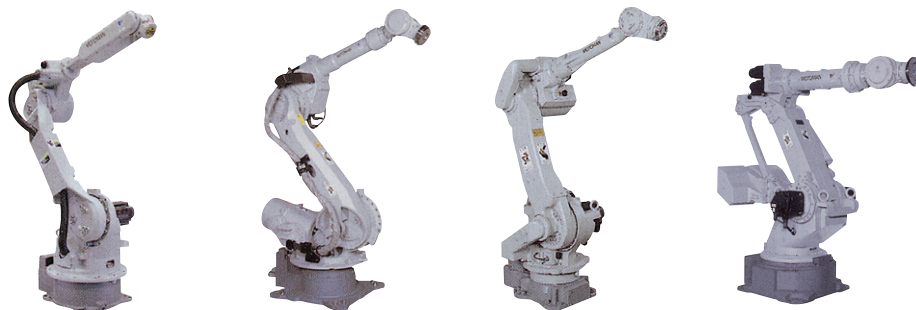
530230

産業用ロボット MOTOMANシリーズ



| 名称 | | DIAシリーズ | IAシリーズ | DAシリーズ | HPシリーズ |
|------------|----------|--|--|--|---|
| | | MOTOMAN-DIA10 | MOTOMAN-IA20 | MOTOMAN-DA20 | MOTOMAN-HP3J |
| 特長 | | <ul style="list-style-type: none"> 人の動きにさらに近づいた片腕7軸の双腕ロボット 人が作業していたスペースに設置可能 | <ul style="list-style-type: none"> 人の腕のように小さく曲げたり、大きく伸ばしたりできる7軸の腕ロボット 新しい軸構成により、柔軟な姿勢での作業や、マシン間の隙間などへの省スペース設置が可能 | <ul style="list-style-type: none"> 人の腕と同様な動きを実現した片腕6軸の双腕ロボット 人が作業していたスペースに設置可能 | <ul style="list-style-type: none"> 全軸80W以下のモータを搭載したコンパクトサイズ B5サイズのスペースに設置可能 AGV搭載、試験用途、教育用途などに最適 |
| 最大動作範囲 | 旋回軸 | ±180° | — | ±180° | — |
| | 振り上げ(S軸) | ±180° | ±180° | +80°~190°(左腕)、+190°~80°(右腕) | ±160° |
| | 下腕傾動(L軸) | ±120° | ±125° | +220°、-40° | +90°、-85° |
| | 下腕回転(7軸) | ±180° | ±180° | — | — |
| | 上腕傾動(U軸) | ±130° | ±125° | +215°、-35° | +260°、-105° |
| | 手首旋回(R軸) | ±180° | ±180° | ±180° | ±170° |
| | 手首振り(B軸) | +100° | ±120° | ±120° | ±120° |
| | 手首回転(T軸) | ±180° | ±180° | ±180° | ±360° |
| 繰り返し位置決め精度 | | ±0.1mm | ±0.1mm | ±0.1mm | ±0.03mm |
| 可搬質量 | | 10kg / アーム | 20kg | 20kg / アーム | 3kg |
| 本体質量 | | 220kg | 120kg | 240kg | 27kg |
| 適用コントローラ | | NX100 | NX100 | NX100 | NXC100 |

産業用ロボット MOTOMANシリーズ



| 名称 | | HPシリーズ | | UPシリーズ | |
|------------|----------|---|---|---|---|
| | | MOTOMAN-HP20 | MOTOMAN-HP165 | MOTOMAN-UP50N | MOTOMAN-UP350N |
| 特長 | | <ul style="list-style-type: none"> 可搬質量20kgの汎用タイプ 新形コントローラの大型カラー液晶ペンダントにより、立ち上げから保守まで、これまでにない使いやすさを実現 可搬質量6kgのHP6や可搬質量3kgのHP3も準備 | <ul style="list-style-type: none"> 可搬質量165kgの汎用タイプ 大物のハンドリングやパレタイズ用途、スポット溶接など幅広い用途に適用可能 多種多様なエンドエフェクタ駆動用ケーブル、エアホースなどをロボットに内蔵可能 | <ul style="list-style-type: none"> クラス最速の動作速度、最大の動作範囲により生産性の向上に貢献 手首部IP67、本体部IP54の保護構造により、悪環境での作業にも対応可能 | <ul style="list-style-type: none"> 可搬質量350kg ハンドとワークを合わせた大形金型などの直接ハンドリングが可能 重可搬タイプ(可搬質量500kg)のUP350N-500も標準で準備 |
| 最大動作範囲 | 旋回軸 | — | — | — | — |
| | 振り上げ(S軸) | ±180° | ±180° | ±180° | ±150° |
| | 下腕傾動(L軸) | +155°、-110° | +76°、-60° | +135°、-90° | +61°、-55° |
| | 下腕回転(7軸) | — | — | — | — |
| | 上腕傾動(U軸) | +225°、-165° | +230°、-142.5° | +280°、-160° | +30°、-113° |
| | 手首旋回(R軸) | ±200° | ±360° | ±360° | ±360° |
| | 手首振り(B軸) | +230°、-50° | ±130° | ±125° | ±125° |
| | 手首回転(T軸) | ±360° | ±360° | ±360° | ±360° |
| 繰り返し位置決め精度 | | ±0.06mm | ±0.2mm | ±0.07mm | ±0.5mm |
| 可搬質量 | | 20kg | 165kg | 50kg | 350kg |
| 本体質量 | | 280kg | 1100kg | 550kg | 2200kg |
| 適用コントローラ | | NX100 | NX100 | NX100 | NX100 |

空圧・油圧・真空

直動システム・関連

ロボット用

3

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