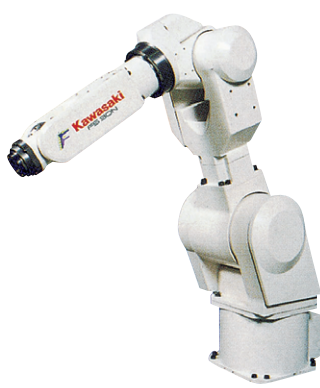


● 小・中型汎用マニピュレータ

● 大型汎用マニピュレータ

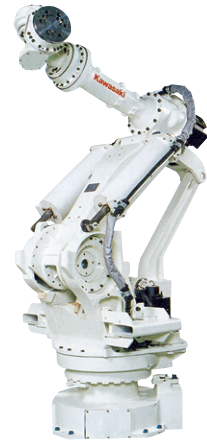
● 超大型汎用マニピュレータ



Fシリーズ



Zシリーズ



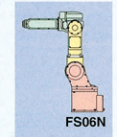
Mシリーズ

小・中型汎用マニピュレータ FSシリーズコンバージョンチャート

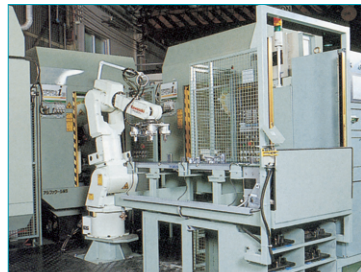
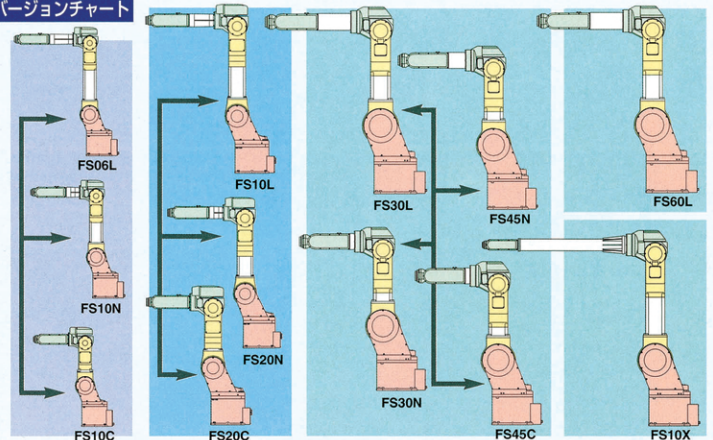
組立、ハンドリング、シーリングに対応するFSシリーズをはじめ、クリーンルーム対応のFCシリーズ、アーク溶接用のFAシリーズ、さらに洗浄用のFWシリーズと、まさに多用途。しかもFSシリーズには、導入後にリーチと可搬質量を変更できる「コンバージョン・パッケージ」を用意しています。

FSシリーズコンバージョンチャート

← は、コンバージョン・パッケージの交換により、変更可能な機種を示します。



共通上部アーム
共通下部アーム
共通ベース部
ディスタンス・ピース



03N型小型ロボット



Kawasaki Robotのsmall end機。FS03用の小型コントローラです。

本体20kgの小型機ながら、6軸アーム多機能パネルで操作でき、高級ロボット言語「AS言語」も使

ムの高機能、高スペック、高い精度・えます。

剛性を備えています。人間なみの広い動作範囲を持ち、産業用ロボットとしての厳しい要求に応えることはもちろん、教育・研究用としても使用できます。

- 用途
組立、ハンドリング、クリーンルーム、洗浄



| | | |
|--------------------|----------|----------------|
| 可搬質量 | 3kg | |
| 動作自由度 | 6軸 | |
| 位置繰返し精度 | 0.05mm | |
| 動作範囲 | 腕旋回 JT1 | ± 160° |
| | 腕前後 JT2 | + 150 ~ - 60° |
| | 腕上下 JT3 | + 120 ~ - 150° |
| | 手首回転 JT4 | ± 360° |
| | 手首曲げ JT5 | ± 135° |
| | 手首捻り JT6 | ± 360° |
| 最大リーチ ¹ | 620mm | |
| 質量 (除くオプション) | 20kg | |
| 設置方法 (オプション) | 床置、天吊 | |
| 推奨コントローラ | D73 | |

¹ JT1中心からJT5中心までの距離

| | | |
|-----------|------------------|---------------------|
| 駆動方式 | フルデジタルサーボ | |
| 教示方式 | ティーチング/プログラミング方式 | |
| 記憶容量 (最大) | 1MB (4MB) | |
| I/O信号 | 外部操作信号 | 2回線 (非常停止、外部ホールド信号) |
| | 入力信号 (最大) | 32回線 (96回線) |
| | 出力信号 (最大) | 32回線 (96回線) |
| 構造 | 自立全閉型 間接冷却方式 | |
| 質量 | 30kg | |

空圧・油圧・真空

直動システム・関連

ロボットFA

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