

□仕 様

| 項 目 | | 仕 様 | |
|-------------------------|----------|--|--|
| 機種 | | LR Mate 200iB, ARC Mate 50iB LR Mate 200iB/5C, 5WP, 5P | LR Mate 200iB/3L, ARC Mate 50iB/3L |
| 動作形態 | | 多関節形ロボット | |
| 制御軸 | | 6軸 (J1、J2、J3、J4、J5、J6) | |
| 設置条件 | | 床置設置、天吊設置、傾斜角設置 | |
| 手首部可搬質量 | | 5kg (注1) | 3kg |
| 動作範囲 | J1 軸旋回 | 320° (5.59rad) | 320° (5.59rad) |
| | J2 軸回転 | 185° (3.23rad) | 185° (3.23rad) |
| | J3 軸回転 | 315° (5.50rad) (注2) | 340° (5.94rad) (注6) (注7) |
| | J4 軸手首回転 | 380° (6.63rad) | 380° (6.63rad) |
| | J5 軸手首振り | 240° (4.19rad) | 240° (4.19rad) |
| | J6 手首回転 | 720° (12.6rad) | 720° (12.6rad) |
| 最大動作速度 | J1 軸旋回 | 180° /sec (3.14rad/sec) | 140° /sec (2.44rad/sec) |
| | J2 軸回転 | 180° /sec (3.14rad/sec) | 150° /sec (2.62rad/sec) |
| | J3 軸回転 | 225° /sec (3.93rad/sec) | 160° /sec (2.79rad/sec) |
| | J4 軸手首振り | 400° /sec (6.98rad/sec) | 400° /sec (6.98rad/sec) |
| | J5 軸手首回転 | 330° /sec (5.76rad/sec) | 330° /sec (5.76rad/sec) |
| | J6 手首回転 | 480° /sec (8.38rad/sec) | 480° /sec (8.38rad/sec) |
| 手首許容負荷 モーメント | J4 | 7.25N-m (74.0kgf-cm) | 7.25N-m (74.0kgf-cm) |
| | J5 | 7.25N-m (74.0kgf-cm) | 7.25N-m (74.0kgf-cm) |
| | J6 | 5.21N-m (53.2kgf-cm) | 5.21N-m (53.2kgf-cm) |
| 手首許容負荷 イナーシャ | J4 | 0.138kg-m ² (1.4kgf-cm-s ²) | 0.138kg-m ² (1.4kgf-cm-s ²) |
| | J5 | 0.138kg-m ² (1.4kgf-cm-s ²) | 0.138kg-m ² (1.4kgf-cm-s ²) |
| | J6 | 0.071kg-m ² (0.772kgf-cm-s ²) | 0.071kg-m ² (0.772kgf-cm-s ²) |
| 機構部質量 | | 約 45kg (5WP : 約 47kg) | 約 47kg |
| 位置繰り返し精度 | | ±0.04mm | |
| ブレーキ搭載軸 | | 標準 J2/J3 (オプション : 全軸ブレーキ) | |
| 防塵防滴構造 | | IP65 準拠 (防塵防滴強化オプション、5WP 指定時) (注3 注4) | |
| クリーン度(LR Mate 200iB/5C) | | クラス 100 (0.5μm) (注5) | |
| ハンド用内蔵電磁弁 (オプション) | | ダブルソレノイド×1 (5WP のみ) ダブルソレノイド×2 ダブルソレノイド×3 | |
| 設置条件 | | 周囲温度 0~45°C (結露しないこと) 周囲湿度 通常 75%RH 以下 短期 (1月以内) 95%RH 以下 高度 海拔 1000m 以下 振動値 0.5G 以下 | |