

MELFA RV-2F RV-2FL

垂直2kg
タイプ

小さなボディ、スリムなアームで大きな作業エリアを確保。
コンパクトなセル構築に最適なロボットです。
小物部品の搬送、組立、検査工程などに最適です。

■クラス最高の高速動作

【最大合成速度5.0m/s】(RV-2F)

■標準サイクルタイム

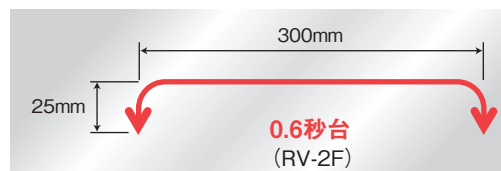
【0.6秒台】(RV-2F)

■旋回軸動作範囲 ±240度。

■環境仕様【標準:IP30】

■各種規格への適合

欧州機械指令(CE)へ対応します。規格対応は特殊機ですので、
検討時にご相談ください。

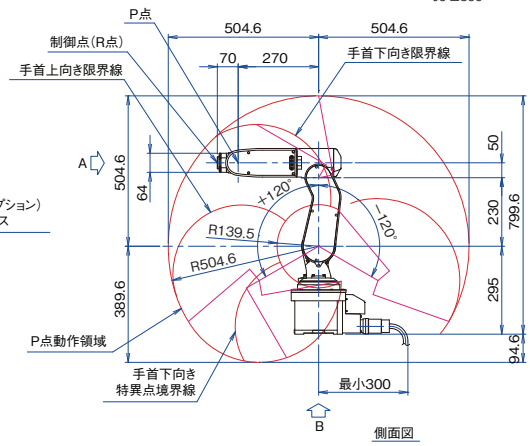
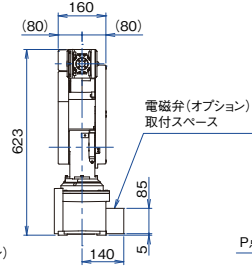
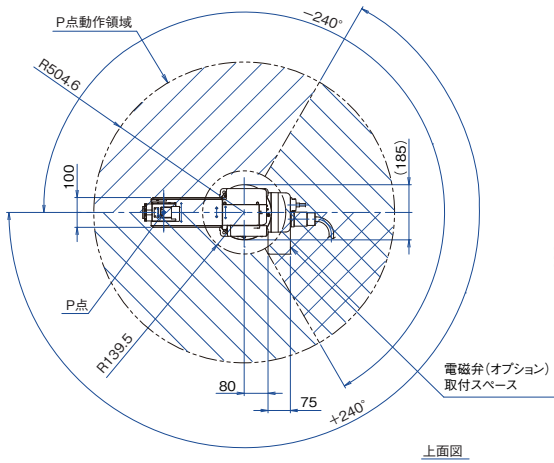


▶仕様

型 式		単 位	RV-2F (B)	RV-2FL (B)
環境仕様			標準	
保護等級			IP30	
据付姿勢			床置き、天吊(壁掛 *2)	
構造			垂直多関節形	
動作自由度			6	
駆動方式 *1			ACサーボモータ (J2、J3、J5軸 プレーキ付き)	
位置検出式			絶対エンコーダ	
可搬質量		kg	最大3(定格2) *5	
アーム長		mm	230+270	310+335
最大リーチ半径		mm	504	649
動作範囲	J1	度	480(±240)	
	J2		240(-120~+120)	237(-117~+120)
	J3		160(-0~+160)	
	J4		400(±200)	
	J5		240(-120~+120)	
	J6		720(±360)	
最大速度	J1	度/s	300	225
	J2		150	105
	J3		300	165
	J4		450	412
	J5		450	
	J6		720	
最大合成速度 *3		mm/sec	4955	4200
サイクルタイム *4		sec	0.6秒台	0.7秒台
位置繰り返し精度		mm	±0.02	
周囲温度		℃	0~40	
本体質量		kg	19	21
許容モーメント	J4	Nm	4.17	
	J5		4.17	
	J6		2.45	
許容イナーシャ	J4	kgm ²	0.18	
	J5		0.18	
	J6		0.04	
ツール配線			ハンド入力4点/出力4点 多機能ハンド専用信号線	
ツールエア配管			φ4×4本	
機器間ケーブル			5m(両端コネクタ接続)	
接続コントローラ			CR750-D/Q、CR751-D/Q	

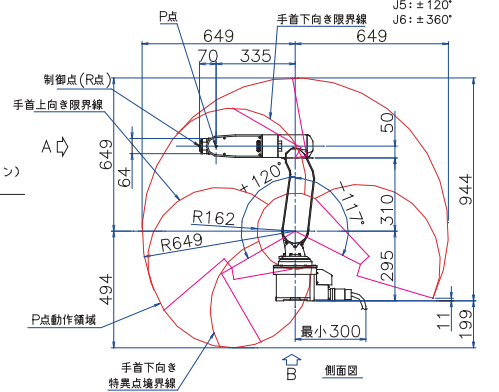
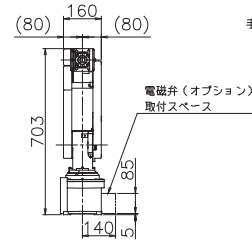
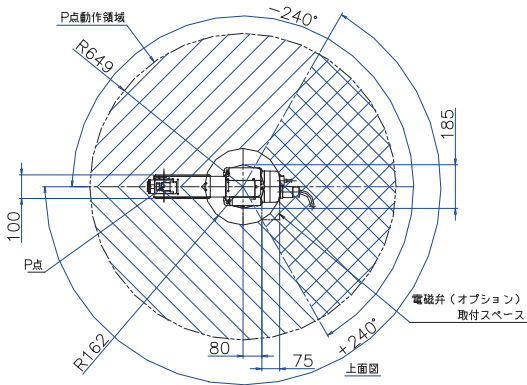
外形寸法図・動作範囲図

RV-2F



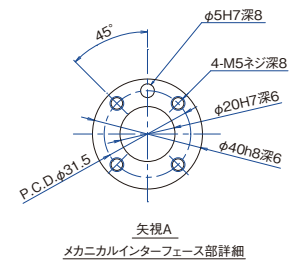
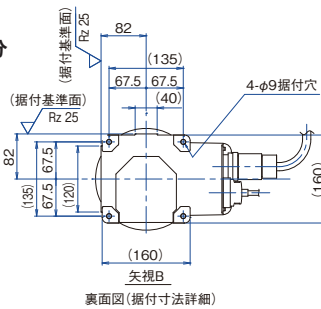
各軸の動作範囲:
 J1: ±240°
 J2: ±120°
 J3: 0°~160°
 J4: ±200°
 J5: ±120°
 J6: ±360°

RV-2FL



各軸の動作範囲:
 J1: ±240°
 J2: -117°~+120°
 J3: 0°~160°
 J4: ±200°
 J5: ±120°
 J6: ±360°

共通部分



*動作範囲制限

J1軸の角度が-75°<J1<70°かつJ2軸の角度がJ2<-110°の範囲にあるとき、J3軸の動作範囲は、80°≤J3を満たす範囲に限られます。

RV-2F

RV-2F-D

ロボット構造
 RV:垂直多関節型
 可搬質量
 2:2kg
 シリーズ名
 F:Fシリーズ
 コントローラ型式
 D:CR750-D
 Q:CR750-Q
 1D:CR751-D
 1Q:CR751-Q
 ブレーキ仕様
 無記:J1軸、J4軸、
 J6軸ブレーキなし
 B:全軸ブレーキ付き

RV-2FL

RV-2FL-D

ロボット構造
 RV:垂直多関節型
 可搬質量
 2:2kg
 シリーズ名
 F:Fシリーズ
 コントローラ型式
 D:CR750-D
 Q:CR750-Q
 1D:CR751-D
 1Q:CR751-Q
 ブレーキ仕様
 無記:J1軸、J4軸、
 J6軸ブレーキなし
 B:全軸ブレーキ付き

- *1:標準では、J1軸、J4軸およびJ6軸にブレーキがありません。全軸ブレーキ付き仕様もご用意しております。
- *2:壁掛け仕様はJ1軸動作範囲を制限した特殊仕様となります。
- *3:全軸合成時のメカニカルインターフェース面での値です。
- *4:上下25mm、水平300mmの往復動作で、負荷1kgの値です。
- *5:最大可搬質量はメカニカルインターフェース姿勢下向き(鉛直に対し±10°)制限下での搭載可能質量です。