

MELFA

RH-3FH35  
RH-3FH45  
RH-3FH55

水平3kg  
タイプ

新たに3kg可搬モデルをラインアップに追加しました。  
小物ワークの組付け、搬送等、コンパクトセル構築に最適です。

■クラス最高の高速動作

【XY合成 :8300mm/s】

【J4(θ軸):3000deg/s】

■標準サイクルタイム

【0.41s(RH-3FH35)】

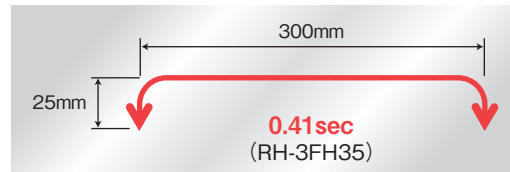
■旋回軸動作範囲 ±170度

■環境仕様【標準:IP20、クリーン:ISOクラス3】

■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。

RH-3FH35  
RH-3FH45  
RH-3FH55



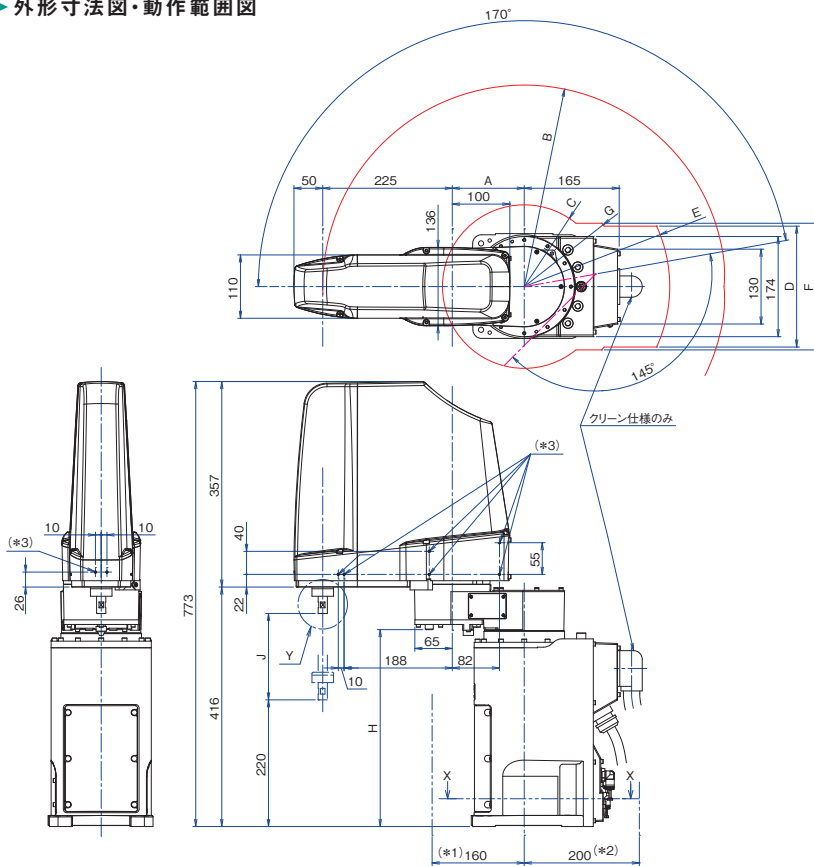
4

ロボット本体仕様

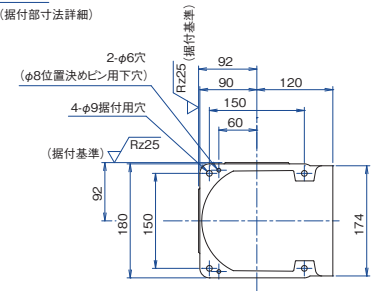
仕様

型式		単位	RH-3FH3515/12C	RH-3FH4515/12C	RH-3FH5515/12C
環境仕様				標準/クリーン	
保護等級 *1				IP20 / ISOクラス *6	
据付姿勢				床置き	
構造				水平多関節形	
動作自由度				4	
駆動方式				ACサーボモータ	
位置検出式				アブソリュートエンコーダ	
可搬質量		kg		最大3(定格1)	
アーム長	N01アーム	mm	125	225	325
	N02アーム			225	
最大リーチ半径		mm	350	450	550
動作範囲	J1	度	340(±170)		
	J2		290(±145)		
	J3(Z)	mm	150(クリーン仕様:120) *1		
	J4(θ)		720(±360)		
最大速度	J1	度/s	420		
	J2		720		
	J3(Z)	mm/s	1100		
	J4(θ)		3000		
最大合成速度 *2		mm/sec	6800	7500	8300
サイクルタイム *3		sec	0.41	0.46	0.51
位置繰り返し精度	X-Y合成	mm	±0.010		
	J3(Z)		±0.01		
	J4(θ)		±0.004		
周囲温度		℃	0~40		
本体質量		kg	29	29	32
許容イナーシャ	定格	kgm <sup>2</sup>	0.005		
	最大		0.06		
ツール配線			ハンド入力8点/出力8点(計20芯) 多機能ハンド専用信号線(2芯+電源線2芯) LAN×1(100BASE-TX)(8芯) *4		
ツールエア配管			1次:φ6×2本 2次:φ4×8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 *5			CR751-D/Q		

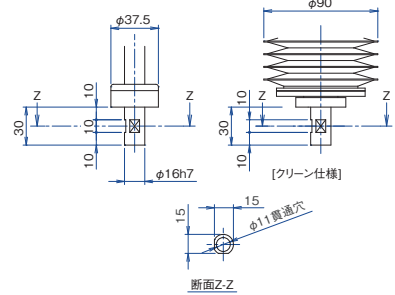
外形寸法図・動作範囲図



断面X-X  
(据付部寸法詳細)



Y部詳細  
(ハンド取付部)



- \*1: バッテリー交換時に必要なスペースです。
- \*2: 機器間ケーブルの脱着に必要なスペースです。
- \*3: ユーザ配線配管固定用のネジ穴 (M4、深さ6mm) です。(NO.2アーム両側面に各6ヶ所、前面に2ヶ所)

変化寸法

ロボットシリーズ	A	B	C	D	E	F	G	H	J
RH-3FH3515	125	R350	R142	210	R253	220	R174	342	150
RH-3FH3512C	125	R350	R142	224	R253	268	R196	342	120
RH-3FH4515	225	R450	R135	210	R253	220	R174	337	150
RH-3FH4512C	225	R450	R135	224	R253	268	R197	337	120
RH-3FH5515	325	R550	R191	160	R244	172	R197	337	150
RH-3FH5512C	325	R550	R191	160	R253	259	R222	337	120

RH-3FH5515-1D

ロボット構造  
RH:水平多関節型

可搬質量  
3:3kg

シリーズ名  
FH:Fシリーズ

アーム長  
35:350mm  
45:450mm  
55:550mm

コントローラ型式  
1D:CR751-D  
1Q:CR751-Q

本体環境仕様  
無記:一般環境仕様  
C:クリーン仕様

上下ストローク  
12:120mm  
15:150mm

- \*1: RH-3FHの耐環境仕様(C:クリーン仕様)は、標準機と比較して上下軸動作範囲が狭くなっています。ご注意ください。また、耐環境仕様は、工場出荷時特殊仕様品です。
- \*2: J1、J2、J4軸の合成時の値です。
- \*3: 可搬質量2kg時の値です。ワークの位置決め精度等が必要な場合や動作位置によってサイクルタイムが増加することがあります。(サイクルタイムは、上下25mm、水平300mmの往復動作)
- \*4: 従来機にあった予備線(0.2sq 4ペア線)としてのご使用も可能です。
- \*5: コントローラは用途に合わせていずれかを選択ください。CR751-D:スタンドアロンタイプ、CR751-Q:iQ Platform対応タイプ。
- \*6: クリーン度の保護はクリーンルームのダウンフロー0.3m/sとロボット内部吸引が条件となります。吸引用にφ8の継手をベース後部に用意しています。