

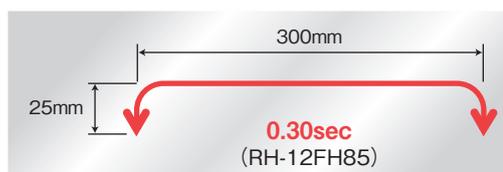
MELFA
RH-12FH55
RH-12FH70
RH-12FH85
RH-20FH85
RH-20FH100

水平12 / 20kg
タイプ

RH-12FH55
RH-12FH70
RH-12FH85
RH-20FH85
RH-20FH100

高剛性アームと最新のサーボ制御で高速・高精度・高デューティ動作を追求した水平多関節型ロボットです。さらに、手首軸強化により、多機能ハンドやオフセットハンドにも余裕を持って対応できます。組立作業やパレタイズ作業などに最適です。

- クラス最高の高速動作
【XY合成 : 13283mm/s (RH-20FH)】
【J4 (θ軸) : 2400deg/s (RH-12FH)】
- 標準サイクルタイム
【0.30s (RH-12FH85)】
- 旋回軸動作範囲 ±170度
- 環境仕様【標準:IP20、オイルミスト:IP65、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。



仕様

型式		単位	RH-12FH55XX/M/C	RH-12FH70XX/M/C	RH-12FH85XX/M/C	RH-20FH85XX/M/C	RH-20FH100XX/M/C
環境仕様			標準 / オイルミスト / クリーン			標準 / オイルミスト / クリーン	
保護等級 *1			IP20 / IP65 *6 / ISOクラス3 *7			IP20 / IP65 *6 / ISOクラス3 *7	
据付姿勢			床置き			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12 (定格3)			最大20 (定格5)	
アーム長	N01アーム	mm	225	375	525	525	525
	N02アーム	mm		325		325	475
最大リーチ半径		mm	550	700	850	850	1000
動作範囲	J1	度	340 (±170)			340 (±170)	
	J2	度	290 (±145)			306 (±153)	
	J3 (Z)	mm	xx=35:350 / xx=45:450			xx=35:350 / xx=45:450	
	J4 (θ)	度	720 (±360)			720 (±360)	
最大速度	J1	度/s	420			280	
	J2	度/s	450			450	
	J3 (Z)	mm/s	2800			2400	
	J4 (θ)	度/s	2400			1700	
最大合成速度 *2		mm/sec	11435	12535	11350	11372	13283
サイクルタイム *3		sec	0.30	0.30	0.30	0.30	0.36
位置繰り返し精度	X-Y合成	mm	±0.012			±0.015	
	J3 (Z)	mm	±0.01			±0.01	
	J4 (θ)	度	±0.005			±0.005	
周囲温度		℃	0~40				
本体質量		kg	65	67	69	75	77
許容イナーシャ	定格	kgm ²	0.025			0.065	
	最大	kgm ²	0.3			1.05	
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:φ6×8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			CR750-D / Q, CR751-D / Q			CR750-D / Q, CR751-D / Q	

