

垂直多関節形

ピックアームP2シリーズ

水平関節形

RV-P2

RH-P2



特長 RV-P2

- 1. 簡単な操作**
5軸同時制御により直線補間, 3次元円弧補間が可能です。またハンド方向制御によりティーチング操作がしやすくなりました。
- 2. 5軸の自由度が広い作業エリアを確保**
小形ながら5軸の自由度を持ち, 作業エリアを有効に利用できます。斜め方向からの組付け, ワークの反転などの作業に適しています。

用途

組立用……電機品組立, 精密機械組立, 自動車部品組立, ピックアンドブレース, バレタイズ・デバレタイズ, ネジ締作業, グリス塗布, プリント基板製造工程, ハンダ付作業
切削加工用……旋盤, 研磨機へのL/UL, プレス作業, 検査機へのL/UL, 箱詰作業
その他……シーリング作業, 電子ビーム加工機L/UL, レーザ加工機L/UL, パソコンリンク

メカ本体仕様 RV-P2

形名	RV-P2
構造	垂直多関節形
腕長さ	300+300mm
動作自由度	5軸
駆動方式	DCサーボモータ
動作範囲(最大速度*)	腕 旋回 ±140°(230°/s)
	腕 上腕 100°(129°/s)
	腕 前腕 124°(138°/s)
	手首 ひねり ±182°(500°/s)
	手首 曲げ ±110°(450°/s)
最大合成速度*	2400mm/s(旋回時)
定格負荷*※1	29.4N(3kgf)
位置繰返し精度*※2	±0.1mm
周囲温度	0~40°C
本体重量	735N(約75kgf)

*※1 JIS B0134による。 *※2 JIS B8432による。

特長 RH-P2

- 1. 余裕の上下ストローク175mm**
少し大きめの上下ストローク175mm。箱からの取り出し, 干渉物の回避などに威力を発揮します。
- 2. 作業領域の広い水平関節形**
ロボット自身のスリムさに比べ, 動作範囲が広くとれる水平関節形です。組立作業や移載作業に最適です。

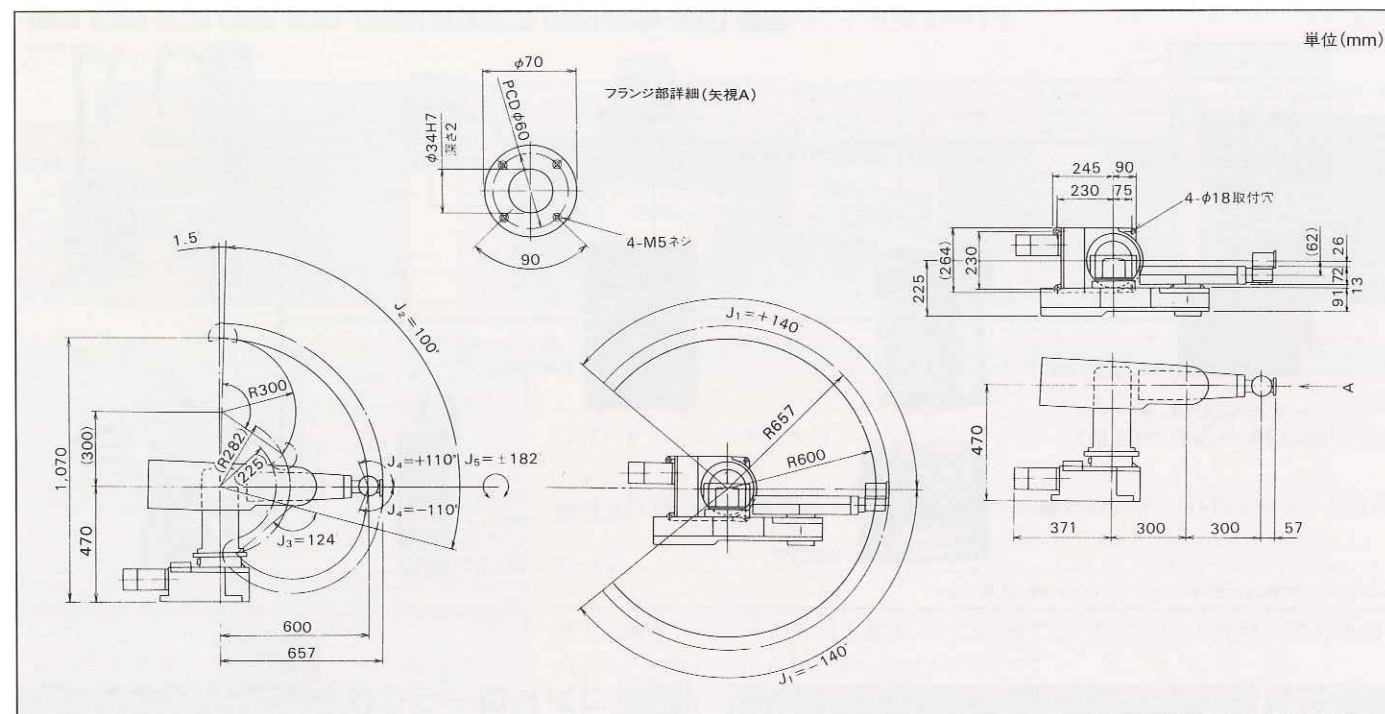
メカ本体仕様 RH-P2

形名	RH-P2
構造	水平関節形
動作自由度	3軸
駆動方式	DCサーボモータ
腕の長さ	400+250mm
	400+250mm
動作範囲	腕 上下 175mm
	腕 上腕 ±135°
	腕 前腕 ±135°
	手首 ひねり ±160°
最大速度*	腕 上下 500mm/s
	腕 上腕 230°/s
	腕 前腕 225°/s
	手首 ひねり 360°/s
最大合成速度*	3600mm/s
最大負荷*	Max. 78.4N(8kgf)
位置繰返し精度*※2	±0.05mm
周囲温度	0~40°C
本体重量	705.6N(約72kgf)

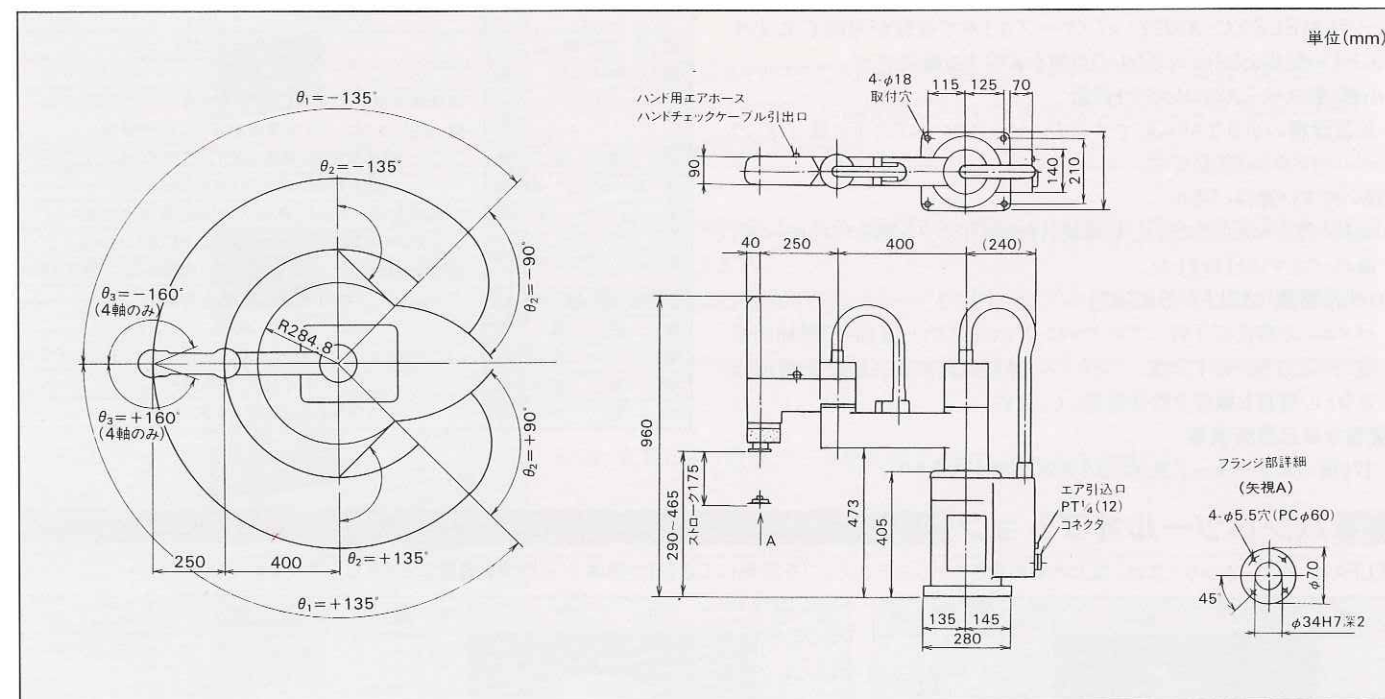
*※特殊仕様として次のロボットも製作致します。(詳細はお問合せください)
腕長延長タイプ…400+400mm(3軸, 4軸) *※2 JIS B8432による。

MELFA

外形寸法図 RV-P2



外形寸法図 RH-P2



●RV-P2

システム事例



特殊仕様



●RH-P2

システム事例



特殊仕様



* : 巻末にも解説があります。