

垂直多関節形

RV-P33

ピックアップP30シリーズ



水平関節形

RH-P33

垂直多関節形
RV-P33形

水平関節形
RH-P33形

オペレーティングパネル

CR-P30C
ロボットコントローラ

※CR-P30Cロボットコントローラ仕様は
P32, 33をご参照ください。

オペレーティングパネルは
コントローラ前面取付
または標準で3m分離
可能です。

特長 RV-P33

1. コンパクトサイズでよりワイドな作業範囲

ロボット本体はコンパクトサイズながら全軸ACサーボモータ（ブレーキ付）を採用、背面（領域については外形寸法図をご参照下さい）までカバーできる広い動作領域と98N（10kgf）の定格負荷を実現しました。複雑な組立作業、シーリング作業および反転移動作業など幅広い作業分野に適用いただけます。

2. シンプルアームで多様なツール機能

ロボット本体内にハンドツール用の配線配管を標準仕様で装備（ハンド部、本体へのケーブル等一部を除く）したアーム構造となっています。また、シーケンサネットワークMELSEC NET/MINIの高速リモートI/Oユニットを内蔵していますので多彩なツール機能にも対応できます。

用途

組立用……電機品組立、精密機械組立、自動車部品組立、ピックアッププレス、パレタイズ・デパレタイズ、ネジ締作業、グリス塗布、プリント基板製造工程
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、射出成形機L/UL

メカ本体仕様 RV-P33

形名	RV-P33
構造	垂直多関節形
動作自由度	6軸
駆動方式	ACサーボモータ（全軸ブレーキ付）
アーム長	85mm
上腕	480mm
前腕	470mm
動作範囲（最大速度）*	
腰旋回 J1	±140° (148°/s)
上腕旋回 J2	-75° ~ +115° (117°/s)
前腕旋回 J3	-100° ~ +115° (150°/s)
手首振り J4	±160° (210°/s)
手首曲げ J5	±120° (210°/s)
手首ひねり J6	±180° (360°/s)
最大合成速度*	5000mm/s (全軸合成時メカニカルインタフェース面での値)
定格負荷※1	98N (10kgf) (ハンド重量含む)
位置繰り返し精度※2	±0.1mm
周囲温度	0~40℃
本体重量	1764N (約180kgf)

※1 JIS B0134による。 ※2 JIS B8432による。

特長 RH-P33

1. 小形・軽量で広い動作範囲

ロボット本体はコンパクトサイズながら、最大リーチ800mmで、A3サイズパレットをサービスします。また、最大負荷147N（15kgf）、定格負荷98N（10kgf）と高可搬なため、ダブルハンドやATC（自動ハンドチェンジャー）の使用に余裕ができました。

2. 親切設計のツール機能

ハンド取付フランジ部まで配管・配線をサポート、わずらわしいチューブの巻き付きもなく取付できます。また、シーケンサネットワークMELSEC NET/MINIの高速リモートI/Oユニットを内蔵しているため、多彩なツール機能にも対応できます。

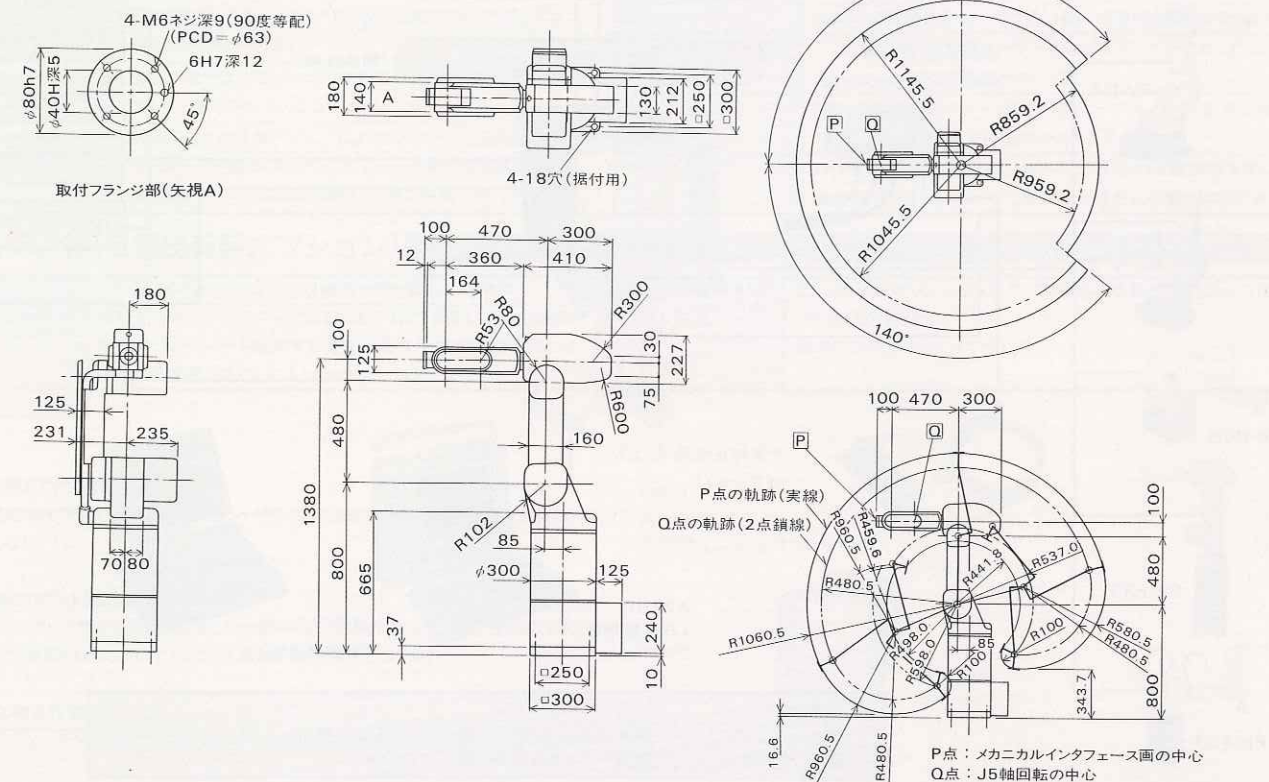
メカ本体仕様 RH-P33

形名	RH-P33
構造	水平多関節形
動作自由度	4軸
駆動方式	ACサーボモータ
腕の長さ	400+400mm
動作範囲（最大速度）*	
上腕 J1	±135° (225°/s)
前腕 J2	±135° (225°/s)
上下 J3	200mm (625mm/s)
手首ひねり J4	±230° (514°/s)
最大合成速度*	4700mm/s (全軸合成時メカニカルインタフェース面での値)
定格負荷※1	98N (10kgf)
最大負荷*	Max. 147N (15kgf) (ハンド重量を含む)
位置繰り返し精度※2	±0.05mm
周囲温度	0~40℃
本体重量	980N (約100kgf)

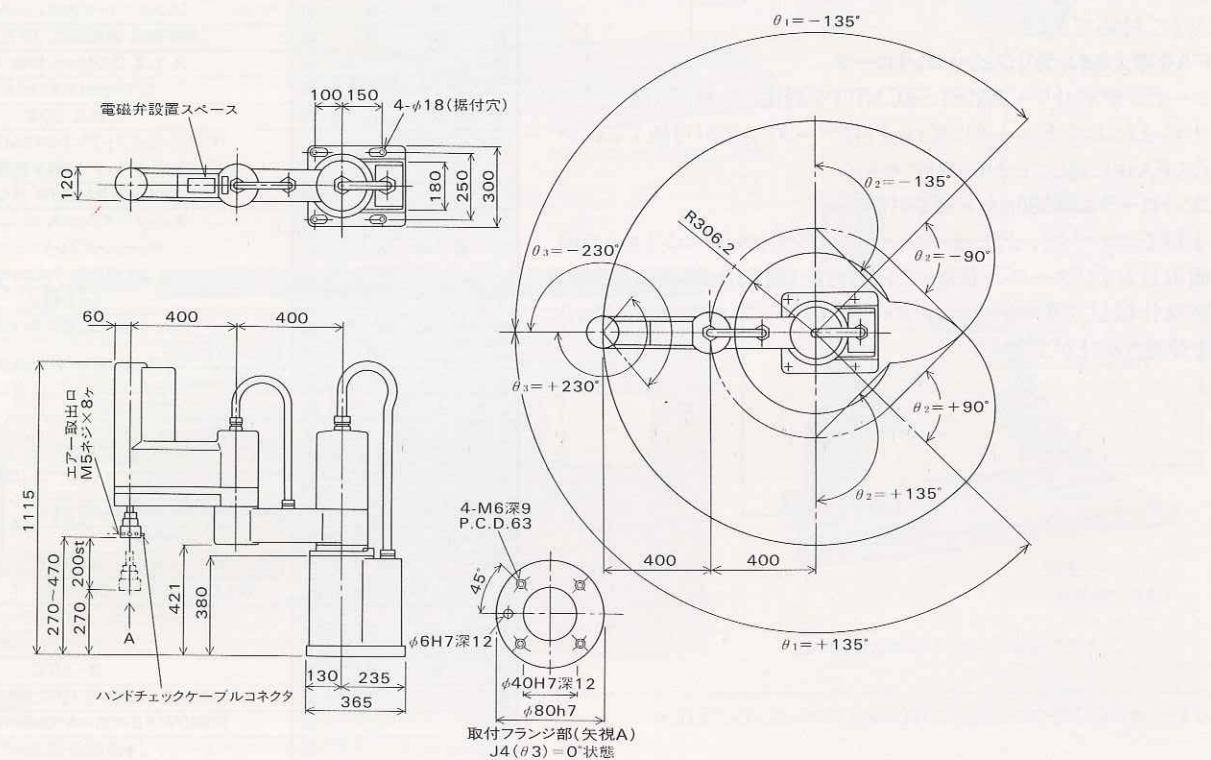
※1 JIS B0134による。 ※2 JIS B8432による。

MELFA

外形寸法図 RV-P33



外形寸法図 RH-P33



※：巻末にも解説があります。 31