

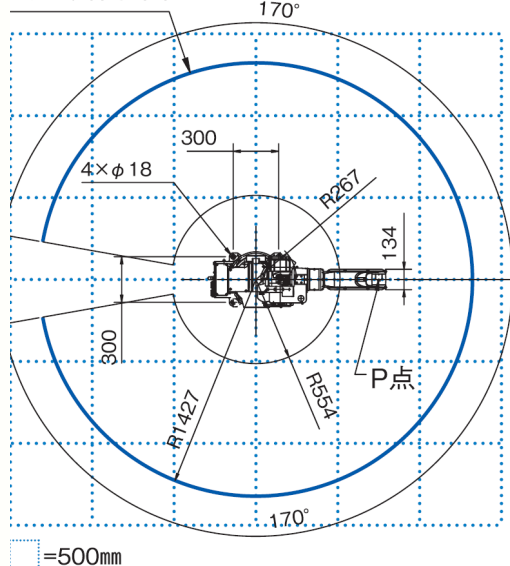
FD-B4S

最高の使い易さを実現したケーブル内蔵タイプの7軸ロボット

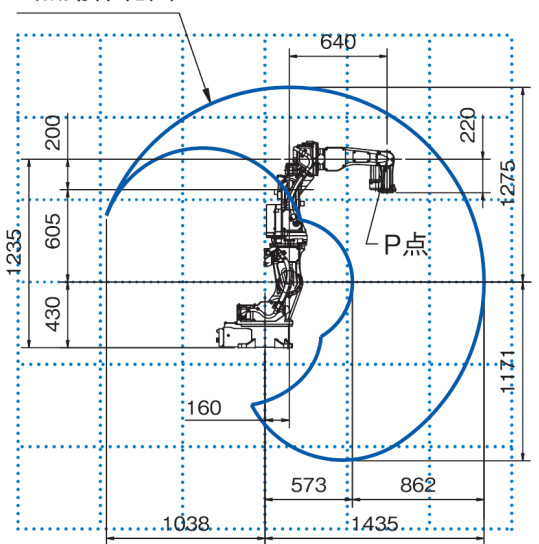
- 溶接トーチの位置と姿勢を維持したままロボットの姿勢が変更可能
- 複雑になりがちな7軸ロボットのティーチングを、シンクロモーション技術を活かして簡単な手動操作を実現
- 世界初！7軸目に溶接パワーケーブルを内蔵。治具やワークとの干渉を気にせずティーチング可能



[マニピュレータ動作範囲図]
P点動作範囲



P点動作範囲



[マニピュレータ仕様]

		FD-B4S	
構造		垂直多関節形	
軸数		7	
手首可搬質量		4kg	
位置繰返し精度		±0.08mm(注1)	
駆動方法		ACサーボモータ	
駆動容量		3550W	
位置フィードバック		絶対値エンコーダ	
動作範囲	腕	J1(旋回1)	±170°
		J2(前後)	-145° ~ +70°
		J7(旋回2)	±90
		J3(上下)	-170° ~ +142.6°
		J4(回転)	±155°
	手首	J5(振り)	-45° ~ +225° (注2)
	J6(ひねり)	±205° (注2)	
最大速度	腕	J1(旋回1)	3.66rad/s[210°/s]
		J2(前後)	3.66rad/s[210°/s]
		J7(旋回2)	3.14rad/s[180°/s]
		J3(上下)	3.66rad/s[210°/s]
		J4(回転)	7.33rad/s[420°/s]
	手首	J5(振り)	7.33rad/s[420°/s]
	J6(ひねり)	10.5rad/s[600°/s]	

		FD-B4S	
手首許容負荷	許容モーメント	J4(回転)	10.1N・m
		J5(振り)	10.1N・m
		J6(ひねり)	2.94N・m
	許容慣性モーメント	J4(回転)	0.38kg・m ²
		J5(振り)	0.38kg・m ²
		J6(ひねり)	0.03kg・m ²
腕の動作断面積		2.57m ² × 340°	
使用環境条件		温度: 0~45°C、湿度20~80%RH(結露しないこと)	
本体質量		189kg	
上部アーム可搬質量		10kg(注3)	
設置方法		床置き	
塗装色		ホワイト(マンセル値10GY9/1)	

注1. 位置繰返し精度は、JIS-B-8432に準拠しています。標準的なツールセンタポイント(TCP)での値です。
 注2. J6軸の動作範囲はJ5軸の姿勢によって制御される場合があります。
 注3. 手首可搬質量により、上部アーム可搬質量が変化します。
 ※本使用は、予告なしに変更することがあります。