

# Presto

プレスト ST70L/100

# NACHI

省スペース設置型垂直多関節ロボット  
6-axes space saving robot

# プレスト ST70L/100



## コンパクトなボディ

- 設置スペース、干渉エリアともクラス最小。  
高密度なライン構成を実現します。

## 広い動作範囲

- 大型のロボットと変わらない動作範囲を  
確保しており様々なツールやワークを保持  
したまま、複雑な動作が可能。

## Compact body

- High density product line applies for its  
compact body.

## Large envelope

- Same envelope for our Large scale robots.

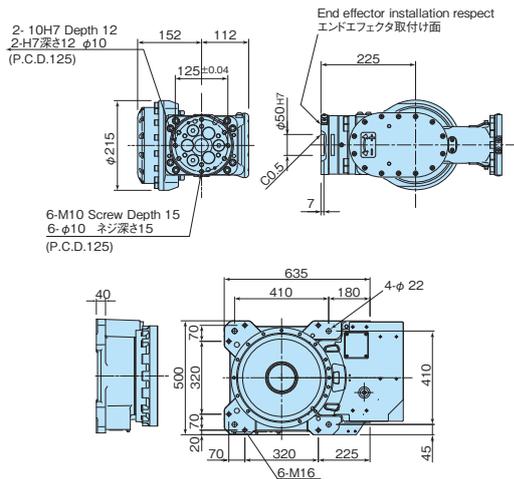
省スペース設置型垂直多関節ロボット  
6-axes space saving robot

# プレスト ST70L/100

| 項目 Item   |                     | 仕様 Specifications               |                                 |
|---|---------------------|---------------------------------|---------------------------------|
| ロボット形式<br>Robot model   |                     | ST70L-02                        | ST100-02                        |
| 構造<br>Construction  |                     | 関節形<br>Articulated construction |                                 |
| 自由度<br>Number of axes   |                     | 6                               |                                 |
| 駆動方式<br>Drive system  |                     | ACサーボ方式<br>AC servo system      |                                 |
| 最大動作範囲<br>Max. operating area                                     | 腕<br>Arm            | J1 旋回<br>Swivel                 | ±2.62rad                        |
|   |                     | J2 前後<br>Forward/backward       | +2.09~-1.05rad                  |
|   |                     | J3 上下<br>Upward/downward        | +1.57~-2.04rad   +1.57~-2.18rad |
|   | 手首<br>Wrist         | J4 回転2<br>Rotation2             | ±6.28rad                        |
|   |                     | J5 曲げ<br>Bending                | ±2.36rad                        |
|   |                     | J6 回転1<br>Rotation1             | ±6.28rad                        |
| 最大速度<br>Max. speed  | 腕<br>Arm            | J1 旋回<br>Swivel                 | 1.57rad/s                       |
|   |                     | J2 前後<br>Forward/backward       | 1.57rad/s                       |
|   |                     | J3 上下<br>Upward/downward        | 1.57rad/s                       |
|   | 手首<br>Wrist         | J4 回転2<br>Rotation2             | 2.27rad/s                       |
|   |                     | J5 曲げ<br>Bending                | 2.27rad/s                       |
|   |                     | J6 回転1<br>Rotation1             | 3.14rad/s                       |
| 最大可搬質量<br>Max. Payload  | 手首部<br>Wrist        | 70kg                            | 100kg                           |
|   | 第1アーム上<br>Forearm   | 最大25kg Max.25kg                 |                                 |
| 手首許容<br>静負荷トルク<br>Allowable static load<br>torque of wrist        | J4 回転2<br>Rotation2 | 584N·m                          | 818N·m                          |
|   | J5 曲げ<br>Bending    | 584N·m                          | 818N·m                          |
|   | J6 回転1<br>Rotation1 | 294N·m                          | 411N·m                          |
| 手首許容最大慣性<br>モーメント<br>Max. allowable moment<br>of inertia of wrist | J4 回転2<br>Rotation2 | 85.1kg·m <sup>2</sup>           | 96.3kg·m <sup>2</sup>           |
|   | J5 曲げ<br>Bending    | 85.1kg·m <sup>2</sup>           | 96.3kg·m <sup>2</sup>           |
|   | J6 回転1<br>Rotation1 | 36.7kg·m <sup>2</sup>           | 43.0kg·m <sup>2</sup>           |
| 位置繰返し精度<br>Position repeat accuracy                               |                     | ±0.3mm                          |                                 |
| 周囲温度<br>Ambient temperature                                       |                     | 0~45°C                          |                                 |
| 設置条件<br>Installation parameters                                   |                     | 床置<br>Floor mounted             |                                 |
| 本体質量<br>Robot mass  |                     | 790kg                           | 760kg                           |

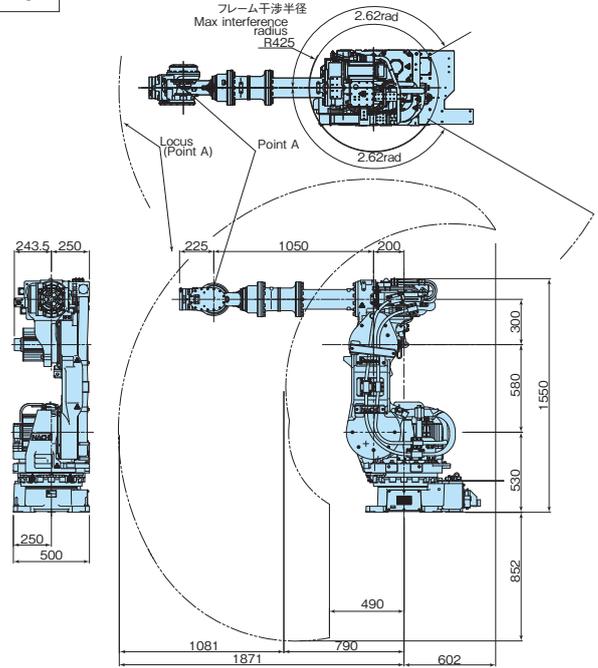
1 [rad] = 180/π [°], 1 [N·m] = 1/9.8 [kgf·m]  
アーム上負荷の搭載は、第1アームまたはJ3軸上部のいずれかとなります。  
To mount a load to the robot arm, it must be loaded either to the forearm or to the upper part of the J3 axis.

## ST70L/100共通 Common Specification

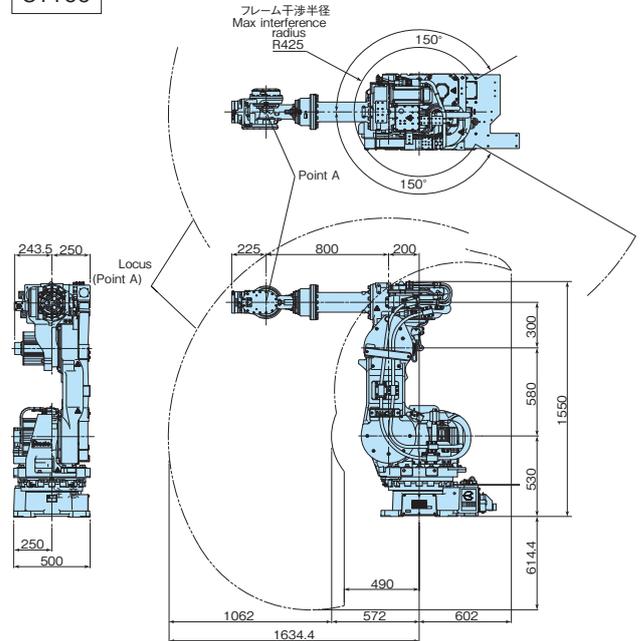


## 動作範囲 Operating envelope

### ST70L



### ST100



**NACHI**  
株式会社 不二越

東京本社 東京都港区東新橋1-9-2 汐留住友ビル17F 〒105-0021  
Tel: 03-5568-5111 Fax: 03-5568-5206  
富山本社 富山市不二越本町1-1-1 〒930-8511  
Tel: 076-423-5111 Fax: 076-493-5211  
URL: <http://www.nachi-fujikoshi.co.jp>

東日本支社 Tel: 03-5568-5286 北陸支店 Tel: 076-425-8013  
中日本支社 Tel: 052-769-6825 広島営業部 Tel: 082-832-5111  
西日本支社 Tel: 06-6748-1954 国際営業部 Tel: 03-5568-5245

株式会社 ナチロボットエンジニアリング  
NACHI ROBOTのサービス・メンテナンスは—

本社 Tel: 03-5568-5180 北陸センター Tel: 076-423-6283  
北関東センター Tel: 0276-33-7888 広島センター Tel: 082-284-5175  
西関東センター Tel: 0467-71-5115 九州センター Tel: 093-434-9133  
名古屋センター Tel: 0565-29-5811 東海サービス室 Tel: 053-454-4160  
大阪センター Tel: 06-6748-2532 岡山サービス室 Tel: 086-242-5211

<Tokyo Head Office> Shiodome Sumitomo Bldg.17F 1-9-2 Higashi-shinbashi, Minato-ku, Tokyo105-0021, Japan

Tel: +81-(0)3-5568-5111 Fax: +81-(0)3-5568-5206

<Toyama Head Office> 1-1-1 Fujikoshi-Honmachi, Toyama 930-8511, Japan

Tel: +81-(0)76-423-5111 Fax: +81-(0)76-493-5211

<Oversea Div.> Tel: +81-(0)3-5568-5245

●製品改良のため、定格、仕様、寸寸などの一部を予告なしに変更することがあります。

●本製品の最終使用者が軍事関係、または兵器等の製造用に使用する場合、「外国為替及び外国貿易管理法」の定める輸出規制の対象となります。(但し、AR制御装置の場合は対象となります。)輸出される際には、十分な審査及び必要な輸出手続きをお取り下さい。

CATALOG NO.

7410

2008.03.V-ABE-ABE