

大型クリーンロボット  
Heavy-duty clean robot

# アルティス SH200C-01



**6自由度垂直多関節型、  
大きな上下／前後ストローク 3.4m／2.0m**

基板の設置角度や動作経路が限定されず、様々なレイアウトに対応可能

**クラス最大の手首慣性モーメント65.9kgm<sup>2</sup>**

反転動作を伴う搬送、検査、組立など、製造工程のあらゆる場面でフレキシブルに対応

**クラス1000のクリーン度**

**高性能制御装置  
(パソコンベース AX制御装置)**

オブザーバー制御による振動抑制など、大型ロボットメーカーならではの動特性を実現

**6-axis vertical articulated model having a large up and down/back and forth stroke of 3.4 m/2.0 m**

Substrate mounting position or travel path can be determined freely for any layout design

**The 65.9 kgm<sup>2</sup> moment of inertia is largest in its class**

Supports many various applications in the production, such as transport, inspection, and assembly along with reverse operations

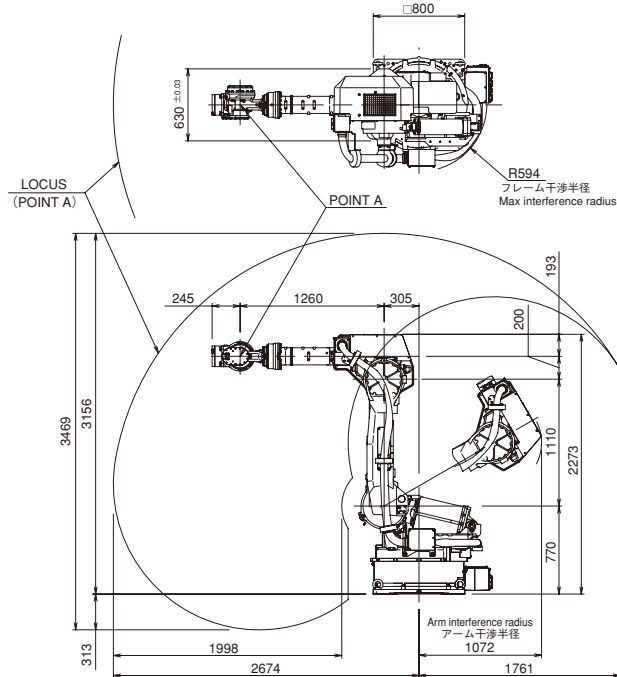
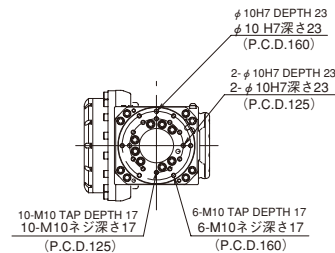
**Air cleanliness class of 1000**

**High-performance controller  
(PC-Based AX Robot Controller)**

Vibration suppression is controlled by observer to realize the highest dynamic motion

# 大型クリーンロボット Heavy-duty clean robot アルティス SH200C-01

項目 Item		仕様 Specifications	
ロボット型式 Robot Model		SH200C-01	
構造 Structure		多関節型 Articulated model	
自由度 Number of Axes		6	
駆動方式 Drive system		ACサーボ方式 AC Servo Drive	
最大動作 範囲 Maximum Stroke	腕 Arm	J1 旋回 Swivel	±2.88rad
		J2 前後 Back & Forth	+1.40~-1.05rad
		J3 上下 Up & Down	+2.62~-2.23rad
	手首 Wrist	J4 回転2 Rotation 2	±6.28rad
		J5 曲げ Bend	±2.27rad
		J6 回転1 Rotation 1	±6.28rad
最大速度 Maximum Velocity	腕 Arm	J1 旋回 Swivel	1.32rad/s
		J2 前後 Back & Forth	1.17rad/s
		J3 上下 Up & Down	1.25rad/s
	手首 Wrist	J4 回転2 Rotation 2	1.56rad/s
		J5 曲げ Bend	1.56rad/s
		J6 回転1 Rotation 1	2.49rad/s
可搬質量 Payload Weight	手首部 Wrist		150kg
	第1アーム上 Forearm		Max.70kg
手首許容静負荷 トルク Wrist Torque	J4 回転2 Rotation 2	1274N・m	
	J5 曲げ Bend	1274N・m	
	J6 回転1 Rotation 1	686N・m	
手首許容最大慣性 モーメント Wrist Moment of Inertia *)	J4 回転2 Rotation 2	117.3kg・m <sup>2</sup>	
	J5 曲げ Bend	117.3kg・m <sup>2</sup>	
	J6 回転1 Rotation 1	65.9kg・m <sup>2</sup>	
クリーン度 Air Cleanliness Class		クラス1000 (Federal Standard 209D) 1000 (Federal Standard 209D)	
位置繰り返し精度 Repeatability		±0.3mm	
周囲温度 Ambient Temperature		0~35°C	
周囲湿度 Ambient Humidity		20~80%RH (結露なきこと) 20 to 85 %RH (No Dew Formation)	
振動値 Vibration Value		0.5G以下 Below 0.5G	
設置条件 Installation Conditions		床置 Floor Mount	
本体質量 Robot Body Weight		1345kg	



1 [rad] = 180 / π [°], 1 [N・m] = 1 / 9.8 [kgf・m]

\*) 手首許容慣性モーメントは、手首負荷条件により異なりますのでご注意ください。

\*) Note that wrist moment of inertia varies depending on wrist load conditions.

**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  
☎ (03) 5568-5111 Fax (03) 5568-5206

富山本社 富山市不二越本町1-1-1 〒930-8511  
☎ (076) 423-5111 Fax (076) 493-5211  
URL: <http://www.nachi-fujikoshi.co.jp>

東日本支社 ☎ (03) 5568-5286 中国四国支店 ☎ (086) 244-0002  
中日本支社 ☎ (052) 769-6825 広島営業部 ☎ (082) 832-5111  
西日本支社 ☎ (06) 6748-1954 九州支店 ☎ (092) 441-2505  
北陸支社 ☎ (076) 425-8013 国際営業部 ☎ (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 (03) 5568-5180 北陸センター (076) 423-6283  
北関東センター (0276) 33-7888 広島センター (082) 284-5175  
西関東センター (046) 255-9431 九州センター (093) 434-9133  
名古屋センター (0565) 29-5811 東海サービス室 (053) 454-4160  
大阪センター (06) 6748-2532 岡山サービス室 (086) 242-5211

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

Phone: +81-3-5568-5111 Facsimile: +81-3-5568-5206

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

Phone: +81-76-423-5111 Facsimile: +81-76-493-5211

<Oversea Div.> Phone: +81-3-5568-5245

●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ることがあります。(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.

7911

2006.04.V-ABE-ABE