

Artis

アルティス SC400LC

NACHI

超大型FPDガラス基板搬送用クリーンロボット
The largest FPD glass substrate transfer clean robot

アルティス SC400LC



6軸多関節構造でフレキシブルな搬送

縦置きカセットからの基板取り出しや、傾斜・反転など姿勢変換を伴うあらゆる搬送に適用可能

余裕の可搬能力を持つロングリーチモデル

G10基板を取り回しできるアーム長、ストローク最大リーチ3.6m、上下ストローク4.8m

Flexible transfer with its 6 axes structure.

Picking up vertically, rotation, and any other transfer is possible

Powerful payload with Large envelope.

Enough arm length and envelope to transfer the 10th glass substrate Max. reach 3.6m, Up/Down envelope 4.8m

超大型FPDガラス基板搬送用クリーンロボット
The largest FPD glass substrate transfer clean robot

アルティス SC400LC

| 項目 Item | 仕様 Specifications | | |
|--|---|-------------------------------------|----------------------|
| ロボット形式 Robot model | SC400LC-01 | | |
| 構造 Construction | 関節形 Articulated construction | | |
| 自由度 Number of axes | 6 | | |
| 駆動方式 Drive system | ACサーボ方式 AC servo system | | |
| 最大動作範囲 Max. operating area | 腕 Arm | J1 旋回 Swivel | ±2.62rad |
| | | J2 上下 Upward/downward | +1.83~-0.44rad |
| | | J3 前後 Forward/backward | +2.09~-0.44rad |
| | 手首 Wrist | J4 回転2 Rotation2 | ±5.24rad |
| | | J5 曲げ Bending | ±2.09rad |
| | | J6 回転1 Rotation1 | ±6.28rad |
| 最大速度 Max. speed | 腕 Arm | J1 旋回 Swivel | 1.40rad/s |
| | | J2 上下 Upward/downward | 1.40rad/s |
| | | J3 前後 Forward/backward | 1.40rad/s |
| | 手首 Wrist | J4 回転2 Rotation2 | 1.57rad/s |
| | | J5 曲げ Bending | 1.57rad/s |
| | | J6 回転1 Rotation1 | 2.53rad/s |
| 最大可搬質量 Max. Payload | 手首部 Wrist | | 400kg |
| | アーム部 Arm | 第1アーム Forearm | 10kg |
| | | J3軸上部 Upper part of J3 axis | 30kg |
| 手首許容静負荷トルク Allowable static load torque of wrist | J4 回転2 Rotation2 | | 1960N・m |
| | J5 曲げ Bending | | 1960N・m |
| | J6 回転1 Rotation1 | | 980N・m |
| 手首許容最大慣性モーメント Max. allowable moment of inertia of wrist | J4 回転2 Rotation2 | | 200kg・m ² |
| | J5 曲げ Bending | | 200kg・m ² |
| | J6 回転1 Rotation1 | | 147kg・m ² |
| クリーン度 Cleanliness | クラス1000 Class 1000 (Federal Standard 209D) | | |
| 位置繰り返し精度 Position repeat accuracy | ±0.5mm | | |
| 設置条件 Installation parameters | 周囲温度 Ambient temperature | 10~30℃ | |
| | 周囲湿度 Ambient humidity | 20~85%RH (結露なきこと Non condensing) | |
| | 振動値 Vibration value | 0.5G以下 Not more than 0.5G | |
| ロボットタイプ Robot type | 棚置 Rack mounting type | | |
| 本体質量 Robot mass | 3800kg | | |

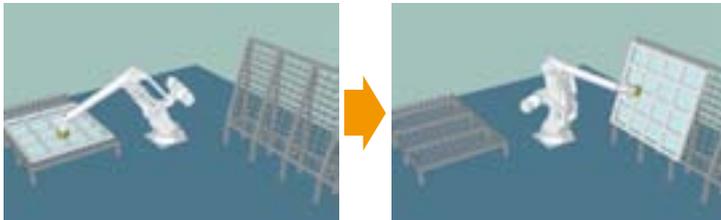
1 [rad] = 180/π [°], 1 [N・m] = 1/9.8 [kgf・m]

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.

動作事例

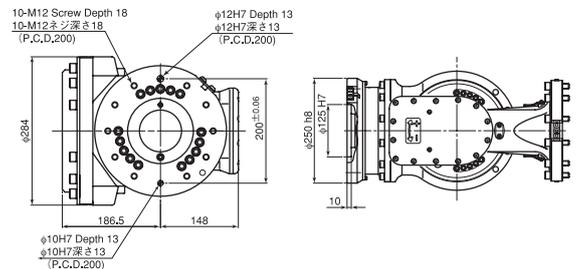
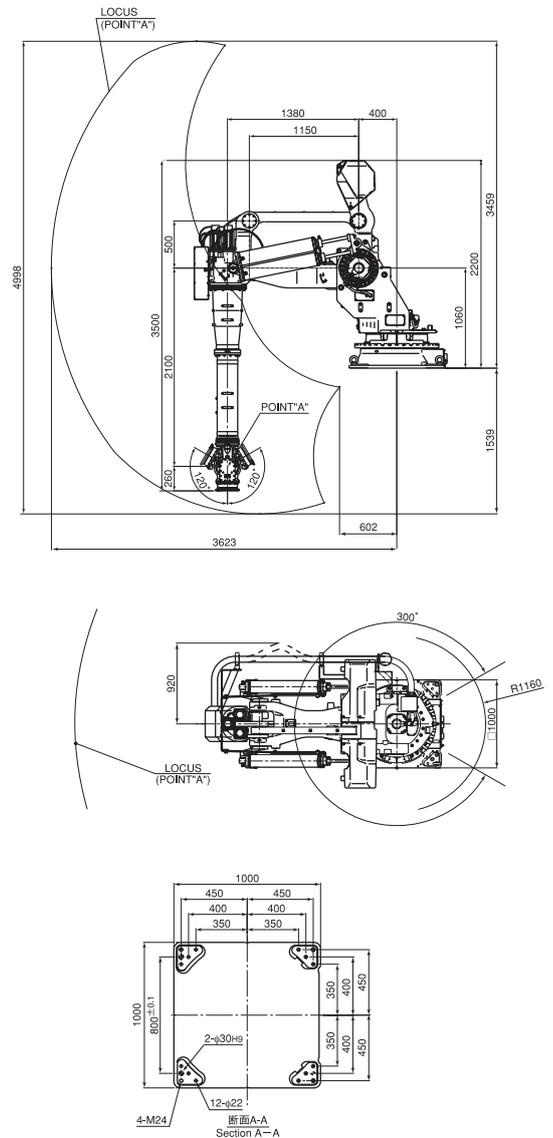
Operating Case



斜度の異なる搬送装置間の移送にもフレキシブルに対応。
Possible to transfer for changing angle of position.

動作範囲

Operating envelope



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
北陸支店 ☎ (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を使用する場合、「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.

7920

2007.05.X-ABE-ABE