

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 <sup>2</sup>
	J5 曲げ Bending		200kg・m <sup>2</sup>
	J6 回転1 Rotation1		147kg・m <sup>2</sup>
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°C	
	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		

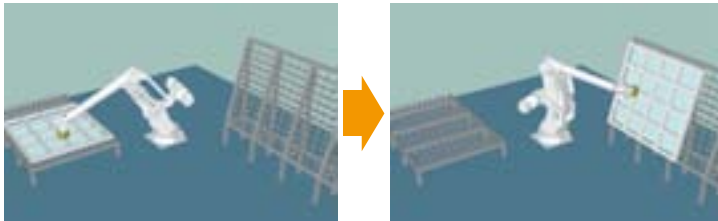
1 [rad] = 180/π [°], 1 [N・m] = 1/9.8 [kgf・m]

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

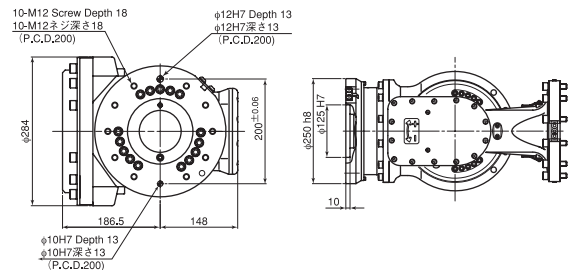
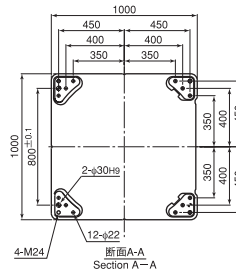
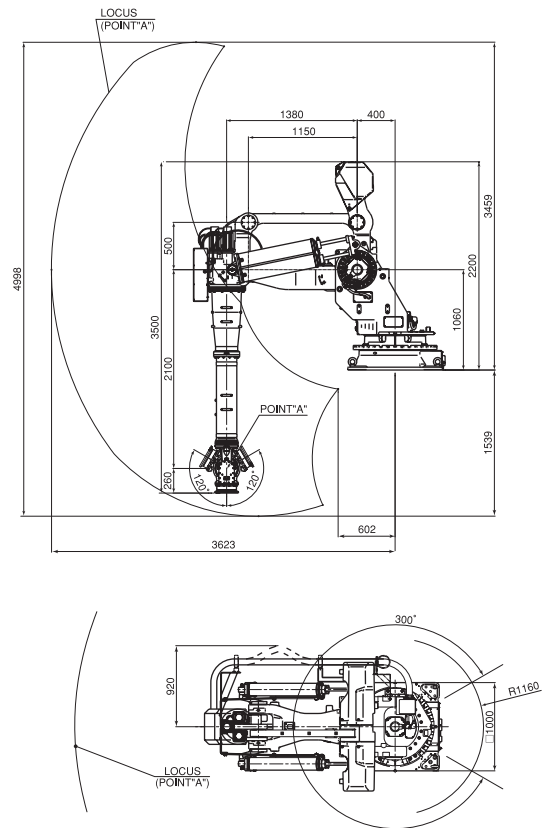
Operating Case



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