

重可搬ロボット MC350

高速 & コンパクト

特長



・高速搬送による生産性の向上

搬送スピードを従来機より10%高速化
特に長ストローク搬送では、サイクルタイム15%短縮

・コンパクトで広い動作範囲

バランス機構をアーム内に収納し、省スペース設置を実現

最大リーチは従来機より10%拡大

・余裕の手首トルク

手首トルクを従来機の1.7倍に大幅向上
500kg可搬クラスからのダウンサイジングが可能に

・高精度な繰り返し精度

繰り返し精度が従来機の2.5倍に向上
重量物も精密な位置決めが可能に

近年、生産性の向上と作業の安全確保の観点から、日本国内・北米はもとより、中国などの新興国においても、搬送用重可搬ロボットの需要が増加し、更なる高速化と省スペース化が求められています。

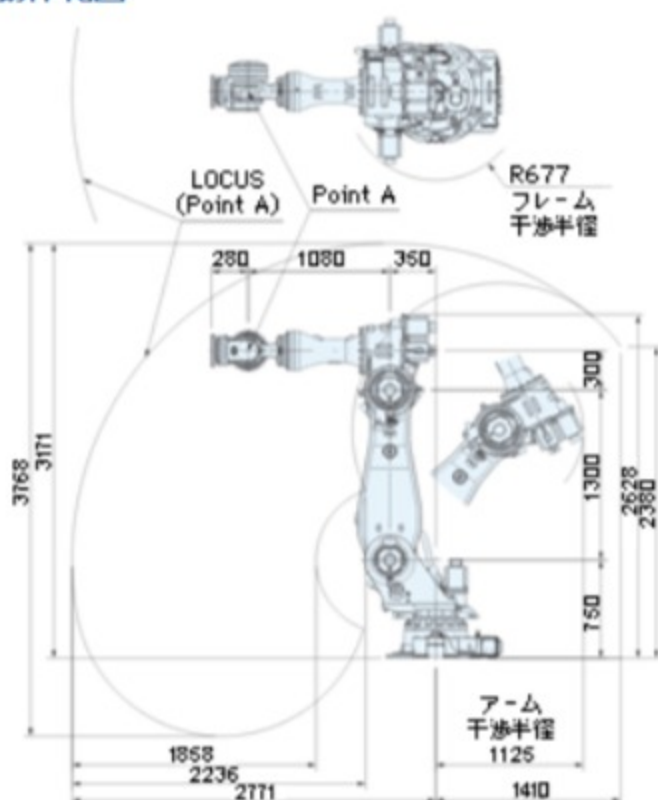
今回、このようなニーズに応えるべく、重可搬ロボットMC350を開発しました。軽量化をすすめるとともに、FD制御装置の最新制御技術を取り入れることにより、搬送スピードを向上。一般的な重可搬ロボットにおいて採用されているリンクとカウンターウェイトを廃止しており、バランス機構をロボットアーム内に収めてロボットの腰まわりをスリムにし、省スペース設置を実現しました。その一方で、動作範囲の最大リーチを従来機より10%伸ばし、また、重可搬に不可欠な手首トルクを、従来機の1.7倍に高めたことで、ロボットのダウンサイジングを可能にしました。最新の要素部品を採用した高剛性設計で、繰り返し精度は従来機の2.5倍に向上し、重量物でも精密な位置決めを実現しています。

超速ロボットSRAシリーズとの組み合わせにより、自動車車体溶接ラインなどさまざまな工程での生産性向上に貢献します。

関連リンク

[MC350 製品ページ](#)

動作範囲



仕様

項目		仕様
ロボット型式		MC350
可搬質量 [kg]		350
最大速度 [°/s]	J1	105
	J2	95
	J3	95
	J4	110
	J5	110
	J6	180
手首許容 静負荷トルク [N・m]	J4	2750
	J5	2750
	J6	1235
位置繰り返し精度* [mm]		±0.2
本体質量 [kg]		1620

1N・m = 1/9.8kgf・m

※ 第1～第6軸は、コントローラ画面では各々J1～J6と表示されます。

※ 製品改良のため、定格、仕様、寸法などの一部を予告無しに変更することがあります。

※ 「JIS B 8432」に準拠しています。