

5. 6自由度ロボット

本コントローラで駆動できるロボットの仕様を紹介します。



MOTOMAN-UPJ

シンプルなシステム構築を実現する
ユーザーフレンドリーロボット

- ①動作範囲はクラス最大(最大リーチ:532mm,最小リーチ:188mm)。
- ②エアホースφ4×4本,予備ケーブル10心をUアーム先端部まで配備し,配線配管がスッキリ。
- ③全軸80W以下のモータ使用のため,消費電力が少なく経済的。
- ④マニピュレータはB5サイズのスペースに設置可能。

用途

ハンドリング, 組み立て, AGV搭載, 試験用途, 教育用

図 外形寸法及び動作範囲 寸法mm

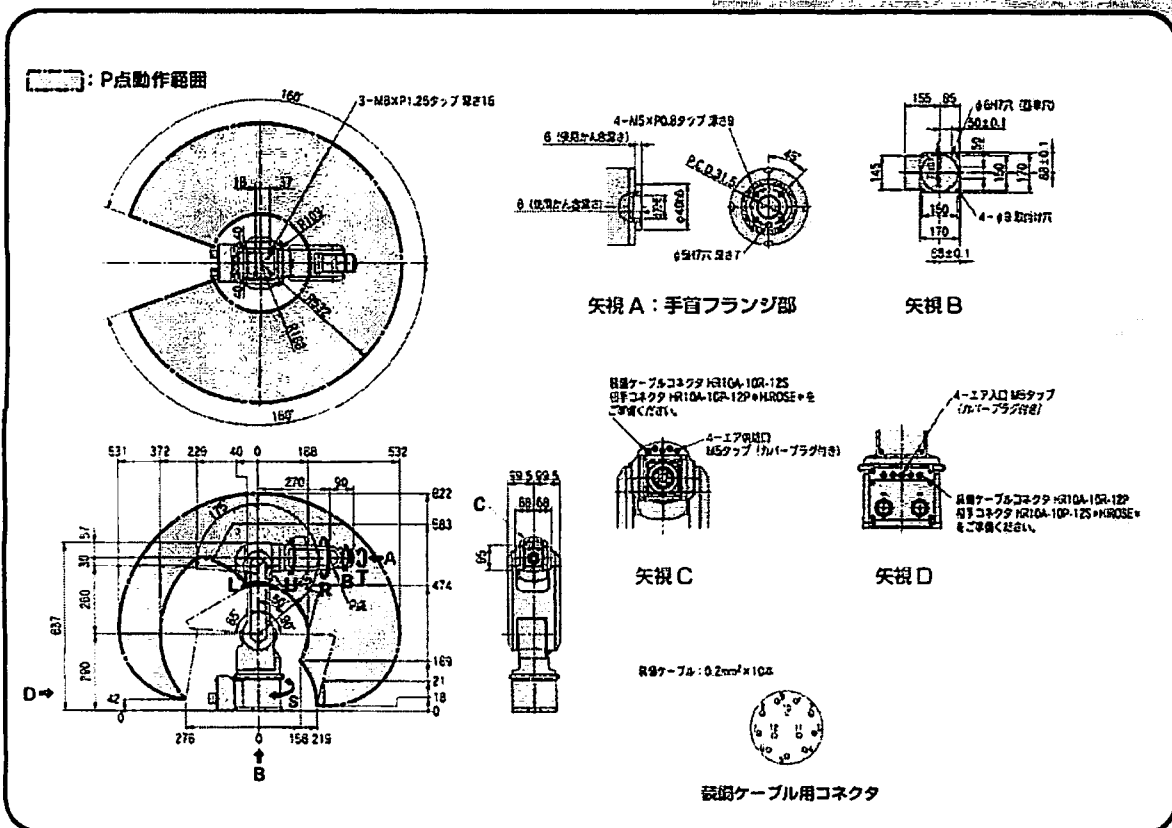


図 マニピュレータ標準仕様

形 式	YR-UPJ3-A00 (5軸仕様)	YR-UPJ3-B00 (6軸仕様)	許容慣性 モーメント (GD ² /4)	負 荷	—	0.1kg・m ²
構造	垂直多関節形 (5自由度)	垂直多関節形 (6自由度)	—	—	—	0.1kg・m ²
最大動作範囲	S軸 (水平回転)	±160° *1	—	—	—	0.03kg・m ²
	L軸 (下腕傾斜)	+90° -85°	—	—	—	±0.03mm
	U軸 (上腕傾斜)	+175° -55°	—	—	—	3kg
	R軸 (手首傾斜)	—	±170°	—	—	0.5kVA
	B軸 (手首回転)	±120°	—	—	—	—
	T軸 (手首回転)	±360°	—	—	—	—
最大速度	S 軸	3.49rad/s, 200°/s	—	—	—	23 kg
	L 軸	2.62rad/s, 150°/s	—	—	—	25 kg
	U 軸	3.32rad/s, 180°/s	—	—	—	0 ~ +40 °C
	R 軸	5.24rad/s, 300°/s	—	—	—	20 ~ 80%RH (結露のないこと)
	B 軸	7.33rad/s, 420°/s	—	—	—	4.9 m/s ² 以下
	T 軸	—	5.39N・m	—	—	—
許 容 モーメント	R 軸	—	5.39N・m	—	—	—
	B 軸	—	2.94N・m	—	—	—
			注 意 方 法	—		
			—	—		

*1: 壁掛けの場合, S軸の動作範囲は±25°となります。
*2: JIS B 8432 に準拠しています。

*3: 電源容量は用途, 動作パターンにより異なります。
(注) 本図はSI単位系で記載しています。