

**NACHI**

# Robot

综合目录

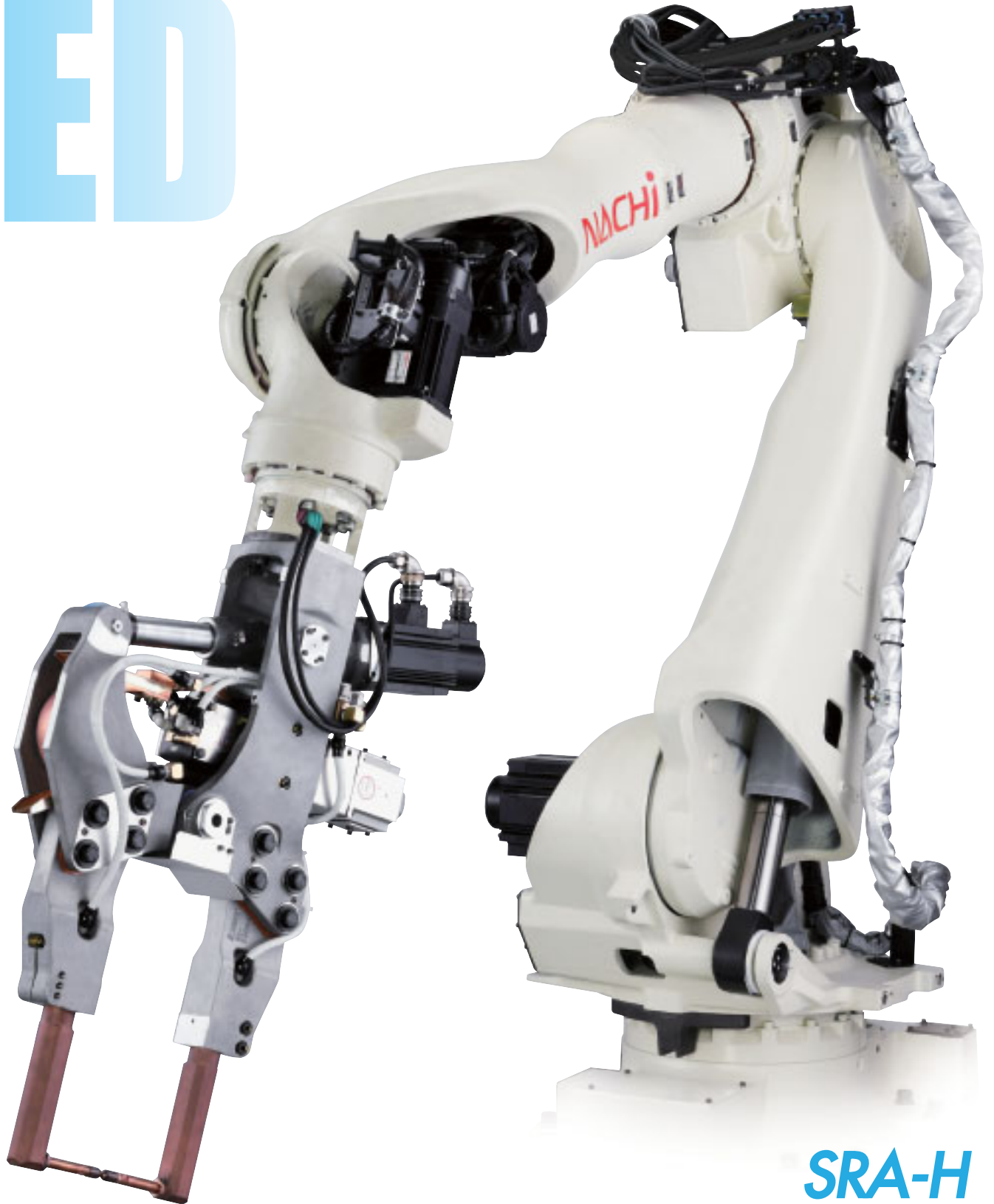
# ALL FOR SP

领先世界的惊人速度。



MZ07

# EED







**SRA-H**






## 开创制造业新时代的不二越机器人系列。

那智不二越的机器人事业以从创业开始的机床自动化技术和液压控制技术为背景,于1968年开始启动。自那以来,依靠超群的技术能力和丰富的经验,连续投入切实满足市场需求的产品。现在作为汽车生产线上不可缺少的伙伴,和作为支撑产业机器领域的领头羊,获得了全球制造现场的极高评价和信赖。无论是小型精密的动作、超重的搬运、还是各种焊接、装配的要求、请全部委托给 **NACHI**! 那智不二越机器人会与客户一起继续前进,向世界所有的自动化需求发起挑战。

# 依靠最尖端技术支持世界制造业现场的 NACHI机器人系列的全体阵容。

## ●NACHI ROBOT SERIES

系列 工序和用途	MZ	MC/MR	ST-TP	MC重可搬/SC重可搬
	 <p>▶P.5 控制轴数 5轴/6轴 可搬重量 7Kg 最大工作半径 723~913mm</p>	 <p>▶P.5~6 控制轴数 6轴/7轴 可搬重量 10~70Kg 最大工作半径 1,260~2,050mm</p>	 <p>▶P.7 控制轴数 6轴/7轴 可搬重量 80~100Kg 最大工作半径 3,106mm</p>	 <p>▶P.8 控制轴数 6轴 可搬重量 280~700Kg 最大工作半径 2,503~3,972mm</p>
点焊/缝焊				●
电弧焊		●		
压铸	●	●		●
树脂成型	●	●		●
冲压工序搬运	●	●	●	
机器装载	●	●		●
去毛刺、研磨	●	●		
密封	●	●		
一般装配	●	●		
拧螺丝	●	●		
筛选、排列、包装(封装)	●	●		
进货和出厂(码垛)		●		●
测定、检查、试验	●	●		●
物料装卸	●	●	●	●
玻璃基板搬运				

LP/MC470P	ST-C/SC-C	SJ	SRA-H/SRA	NB/NV	
 <p>▶P.9 控制轴数 4轴/6轴 可搬重量 130~470Kg 最大工作半径 2,503~3,972mm</p>	 <p>▶P.10 控制轴数 6轴 可搬重量 133~400Kg 最大工作半径 2,654~3,623mm</p>	 <p>▶P.10 控制轴数 4轴/5轴 可搬重量 25~120Kg</p>	 <p>▶P.11 控制轴数 6轴 可搬重量 100~250Kg 最大工作半径 1,634~3,951mm</p>	 <p>▶P.12 控制轴数 6轴 可搬重量 4~6Kg 最大工作半径 1,402~2,008mm</p>	控制器、辅助软件 ▶P.13  规格一览表 ▶P.15  服务网 ▶P.27
					领域
●			●		汽车、汽车零部件、 金属加工、农业机械、 建筑机械
				●	
			●		汽车零部件、塑料、 电机电子
			●		
	●		●		
			●		
				●	
			●		汽车、汽车零部件、 机床、塑料、 医药化妆品、
			●		电机电子、金属加工、 化学、医疗仪器、食品、 农业机械、建筑机械
		●			
●			●		
				●	
●	●	●	●		
	●	●			电机电子

## 装卸用途

机器装载/筛选/搬运/码垛/装配/去毛刺、研磨/密封

世界最快、轻量紧凑型多用途机器人

### MZ07系列

- 控制轴数：5轴/6轴
- 可搬重量：7kg
- 最大工作半径：723~913mm

**MZ07(6轴) MZ07L(6轴 长臂)**  
**MZ07P(5轴) MZ07LP(5轴 长臂)**

多功能小型高性能多用途机器人具有世界最快的动作性能,轻量紧凑,采用防尘防滴规格,且安装条件限制少。可适用于所有工序的自动化,为提高生产效率做出贡献。使用中空结构的手腕,抓手配线路径简洁,可在狭窄区域进行作业。



MZ07

“强大&紧凑”的多功能机器人

### MC系列

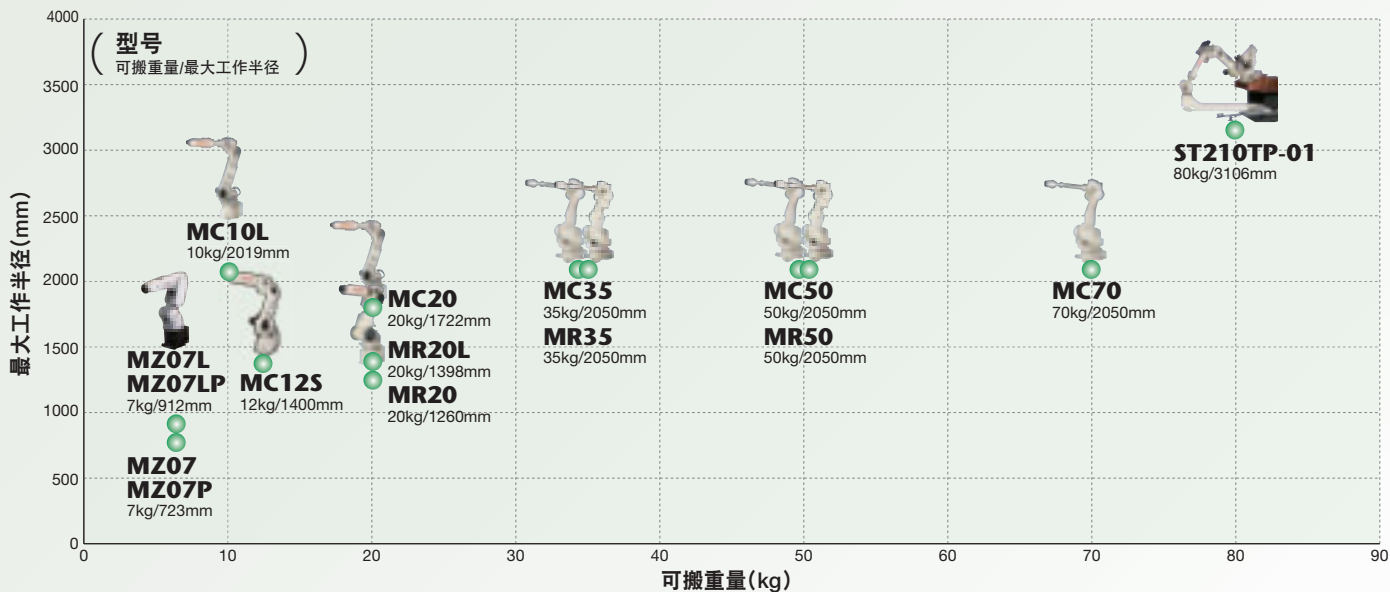
- 控制轴数：6轴
- 可搬重量：10~70kg
- 最大工作半径：1,400~2,050mm

**MC20 MC10L MC12S**  
**MC35 MC50 MC70**

凭借可满足各种用途的充实功能、顶级水准的动作性能、以及极高的防尘防滴性,在各种生产现场中大显身手。



MC20





动作自如的7轴“腕”多用途机器人

## MR系列

- 控制轴数：7轴
- 可搬重量：20~50kg
- 最大工作半径：1,260~2,050mm

### MR20 MR20L MR35 MR50

采用可进行更复杂动作的7轴结构, 还可通过“绕后接近”方式灵活地应对以往的机器人难于适用的工序。

紧凑型机器人手臂对节省设备空间做出极大的贡献。



MR20

## 选装件

### ●柔性抓手FH360/FH150-F2/FH150-F3

作为追加轴由机器人控制器进行控制的伺服抓手。即使不更换抓手, 也能适应各种形状的工件, 是多品种少量生产线的最佳工具。



FH360-01(3指)



FH150F2-01(2指)



FH150F3-01(3指)

### ●压力传感器

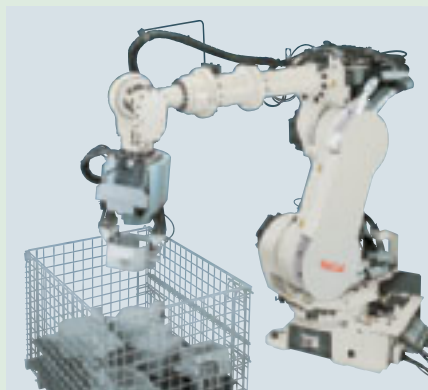
具有正确检测并控制机器人所施压力的功能, 是在装配、加工工序中, 可通过机器人进行位置位相检测、插入(压入)、按压、模仿等高度细致作业的强大工具。



### ●视觉传感器NV-Pro

本公司自主开发的机器人用视觉传感器。可通过示教器确认图像, 进行操作和编程, 与机器人的亲和性优秀。

对象工件的二维/三维位置识别功能适用于取出未规定位置的零部件。另外还搭载有判断机型(检测错误产品)等功能。



视觉传感器  
单元

多用途机器人

## ST210TP

- 控制轴数：6轴/7轴
- 可搬重量：80~100kg
- 最大工作半径：3,106mm

### ST210TP-01(带冲压臂)

### ST210TP-02(无冲压臂)

通过高刚性设计和振动抑制控制来实现机器人的高速化。由于安装新开发的冲压专业臂，机器人工作半径大幅度扩大，可适用于最大8米的冲压间距。以高速平行搬运零部件。



ST210TP-01

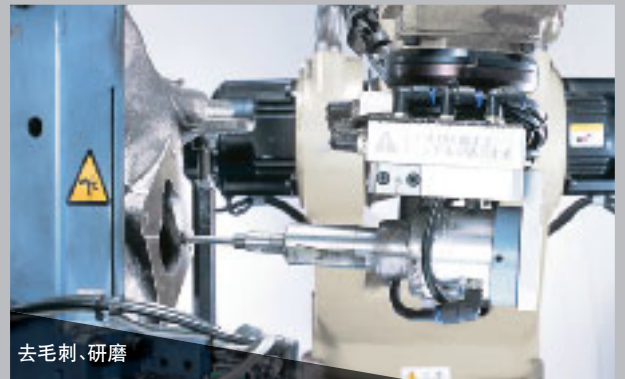
#### 适用事例



装卸、搬运

在零部件加工工序中，进行机床的工件装载和工序间的搬运作业等。可与任意加工间隔同步装卸工件，也可用1台机器人对应多台加工机械。根据作业状况选择机器人机型，由此可提供省空间，易维护的设备。

#### 适用事例



去毛刺、研磨

由机器人实施毛边、加工毛刺、焊珠等的去除作业。可保证产品没有毛刺残留和研磨不均，并且保持产品品质均匀稳定。

#### 适用事例



冲压工序搬运

实施冲压机的工件投入/拾取。将操作人员从危险的边缘锋利的钣金零部件操作作业中解放出来。从小型到大型零部件均能以高速搬运，从而为提高生产效率做出贡献。



产品阵容中还拥有高速高精度机器人,以及柔性抓手、视觉传感器等高性能高功能的应用商品,可应对搬运、装配等各种自动化需求。

可搬重物型多用途机器人

### MC重可搬系列

- 控制轴数: 6轴
- 可搬重量: 280~350kg
- 最大工作半径: 2,771~3,101mm

#### MC280L MC350

源于新设想的无连接型可搬重物机器人。  
凭借绰绰有余的手腕扭矩和动作范围,开创重物搬运的新时代。



MC350

可搬超重型多用途机器人

### SC重可搬系列

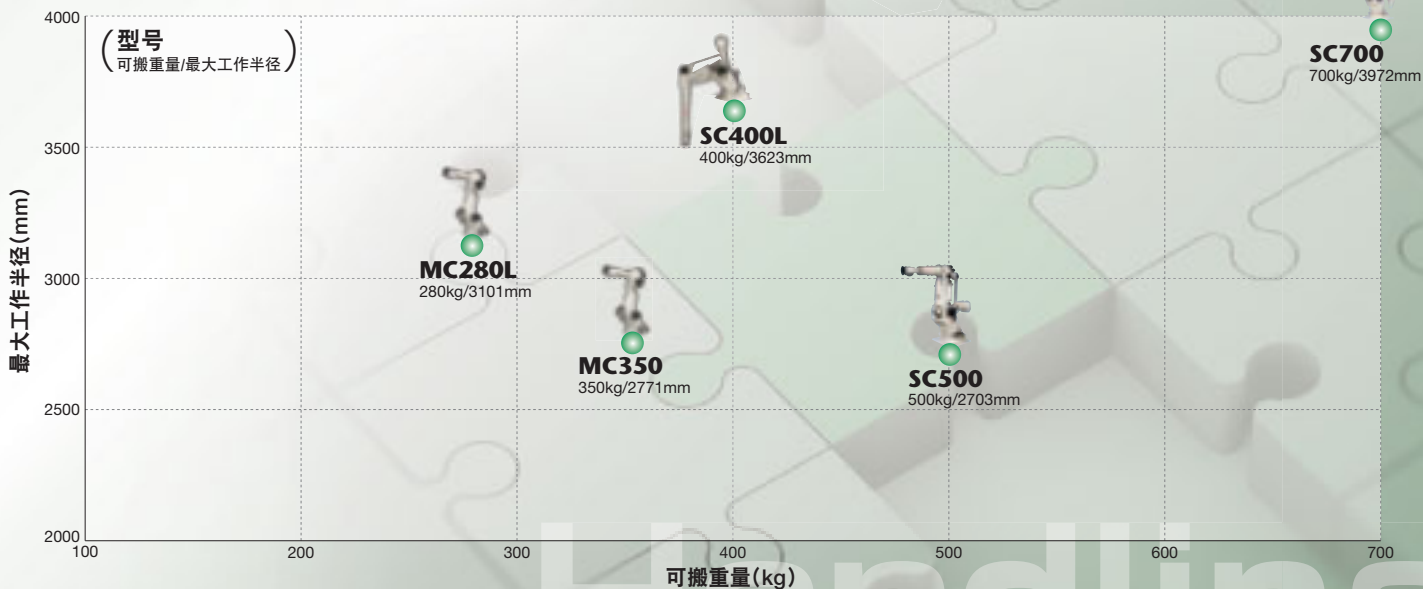
- 控制轴数: 6轴
- 可搬重量: 400~700kg
- 最大工作半径: 2,503~3,972mm

#### SC400L SC500 SC700

兼具较大可搬重量和工作半径的SC重可搬机器人适用于超重物的搬运工序。尤其是在上下方向行程较大的例如搬运汽车车身等工序中,采用机器人来实施过去由专用机械进行的作业,由此为构筑灵活的生产线做出贡献。



SC400L



## 码垛用途 (进货和出厂工序)

## 码垛机器人

通过改善生产效率在短时间内创造出更多产品的制造工序。  
NACHI的码垛机器人支撑进货和出厂工序中繁杂的装载作业。

高速码垛多用途机器人

### LP系列

- 控制轴数：4轴
- 可搬重量：130~210kg
- 最大工作半径：2,503~3,972mm

#### LP130 LP180 LP210

拥有高速进行较大动作性能的码垛专用机器人LP系列。  
将纸箱等“装箱产品”或者食品、化学产品等“装袋产品”以高速装载到托盘上。搭载有码垛功能,可应对各种装载模式。



LP130

### 适用事例



码垛

按照指定的模式实施将各种形状和大小的装载物码放到托盘上的堆垛作业。通过覆盖宽广区域、高速动作和丰富装载模式,支持物流工序的自动化。

重物码垛多用途机器人

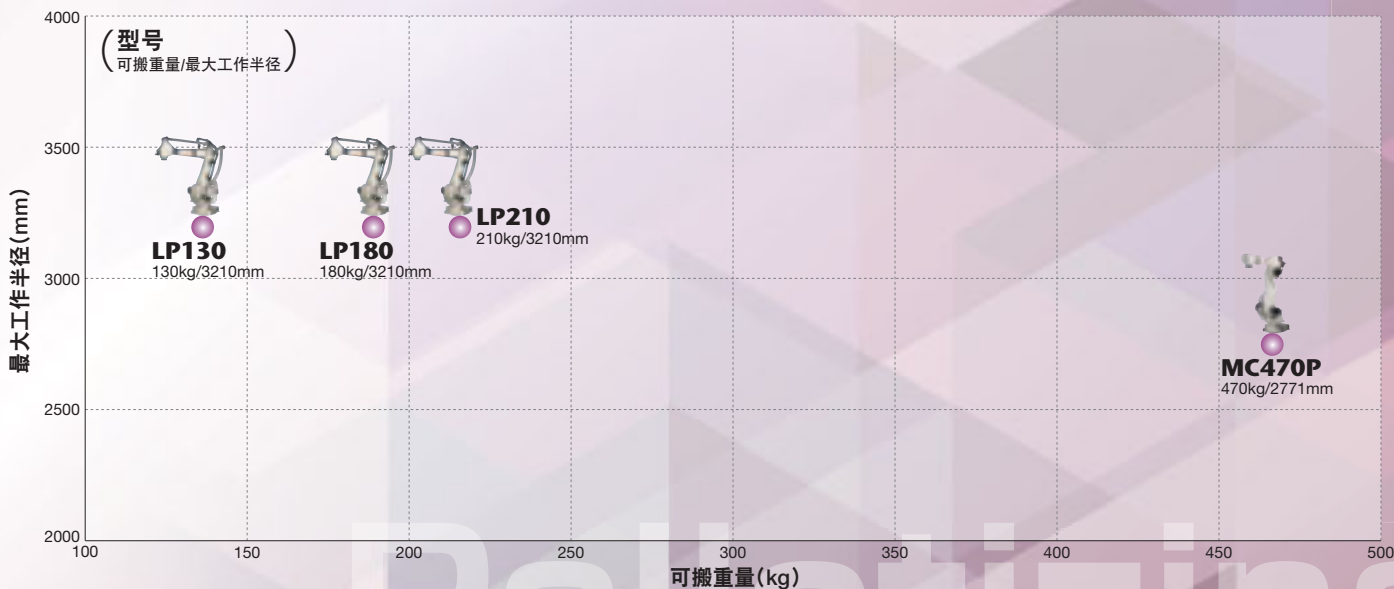
### MC470P

- 控制轴数：6轴
- 可搬重量：470kg
- 最大工作半径：2,771mm

具有充分的搬运能力,可适用于饮料、砖块、树脂或混凝土材料等重物的搬运与装载。控制轴数为6轴,通过将手腕限制在朝下的方向上,可应对较大较重的负荷。



MC470P



无尘车间搬运用途  
(玻璃基板搬运工序)

## 无尘车间内作业机器人

以用于无尘车间内为目的,抑制机器人手臂动作引起扬尘的“洁净机器人”系列。  
支撑平板显示器制造工序心脏部的高性能搬运机器人。

洁净搬运多用途机器人

### ST-C/SC-C系列

- 控制轴数: 6轴
- 可搬重量: 133~400kg
- 最大工作半径: 2,654~3,623mm

**ST133CF**  
**ST166CF**  
**ST210CF**  
**SC400LC**

发挥6轴多关节结构的高自由度和较大工作半径的优势,适用于大型玻璃基板制造工序的各种搬运作业。



ST133CF



SC400LC

玻璃基板搬运机器人

### SJ系列

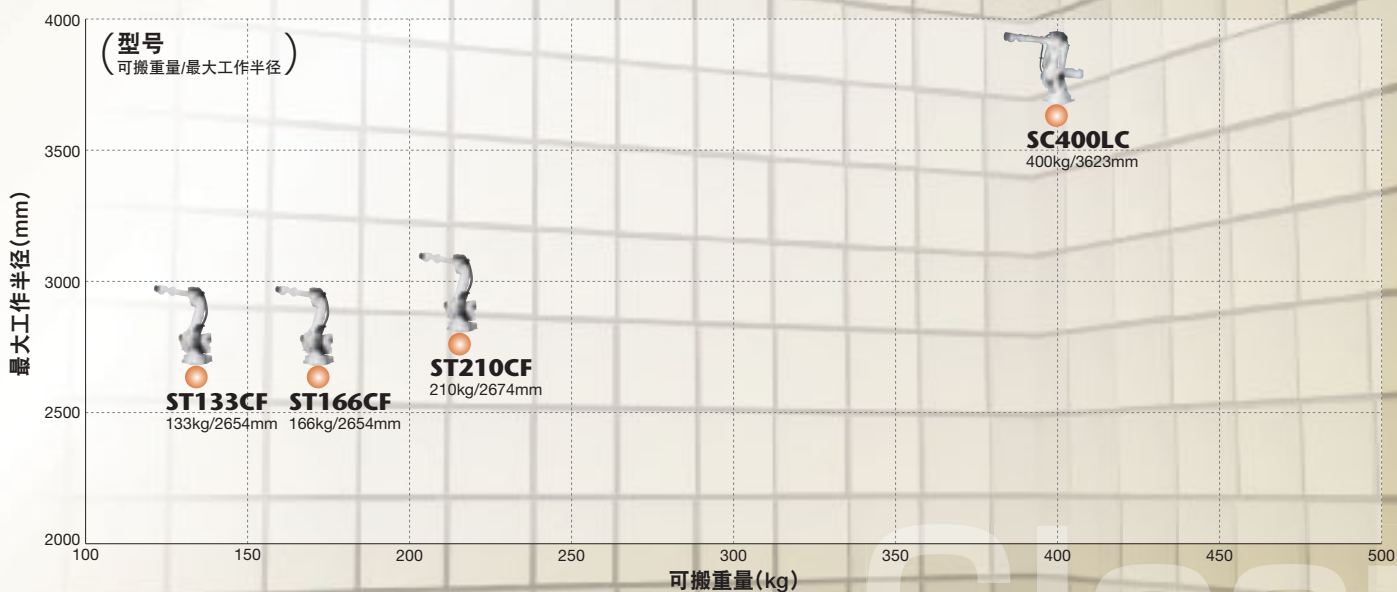
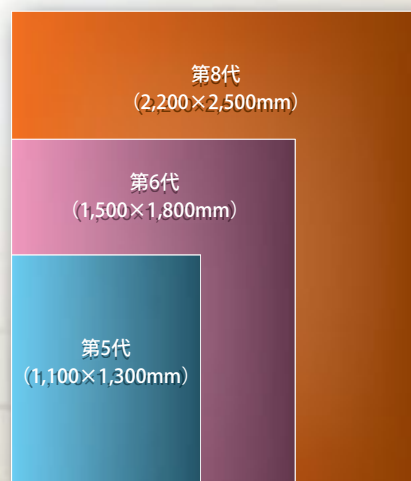
- 控制轴数: 4轴/5轴
- 可搬重量: 25~120kg

**SJ80C**  
**SJ120C**

用于搬运第5代到第8代平板显示器用大型玻璃基板的机器人。通过采用屈伸型结构,发挥高洁净性能,最适用于需要控制颗粒的无尘车间内的作业。



SJ120C







## 焊接用途

## 点焊/电弧焊/缝焊

电缆内置型点焊多用途机器人

### SRA-H系列

- 控制轴数：6轴
- 可搬重量：100~220kg
- 最大工作半径：2,575~3,951mm

**SRA100H SRA133HL(长臂)**

**SRA220H SRA220HV(悬吊安装)**

中空手臂结构的新时代点焊机器人。内置用于焊枪的电缆类,提高电缆的可靠性,进一步提高运转率。

包括焊接电缆在内的离线编程作业精度也得到提高,为生产线的一次性建成做出贡献。

超高速点焊多用途机器人

### SRA系列

- 控制轴数：6轴
- 可搬重量：100~250kg
- 最大工作半径：1,634~3,099mm

**SRA100**

**SRA166**

**SRA210**

**SRA100B(短臂)**

**SRA133L(长臂)**

**SRA166L(长臂)**

**SRA166T(架上安装)**

**SRA210T(架上安装)**

**SRA240**

**SRA250**

**SRA100J(超短臂)**

**SRA120EL(超长臂)**

**SRA166TL(架上安装长臂)**

点焊机器人的最终版。通过追求加速性和减震性,推进轻型化、高刚性和高速控制等3个因素,实现节拍缩短30%(与本公司旧机型相比),生产性得到飞跃性的提高。紧凑式机身可实现更高密度的设置,进而减轻了定期检查或零件更换等作业的负担,还提高了维护性。通过轻型化和最新的电机驱动控制,耗电量比以前降低了15%。还减轻了环境负荷。



SRA100H



SRA166



SRA210T

## 适用事例



点焊

在机器人上搭载接合钢板的点焊枪进行点焊。用于汽车的车身装配、汽车零件和钣金零件的装配工序。机器人控制焊枪实现无飞溅的高质量高效率焊接以及安静、整洁的工作环境。

作为汽车制造尤其是车体焊接生产线设备处于核心地位的焊接用机器人，  
凭借NACHI点焊机器人出类拔萃的性能、功能和可靠性，支撑着“世界的制造业”。

电弧焊多用途机器人

## NB/NV系列

### NB04 NB04L NV06 NV06L

内置电弧焊电缆的手臂实现了最佳布局，既提供了稳定的馈线，又避免了与周围装置的干涉。



NB04

- 控制轴数：6轴
- 可搬重量：4~6kg
- 最大工作半径：1,402~2,008mm

缝焊多用途机器人

## 机器人缝焊封装

### ■将缝焊机搭载于机器人上

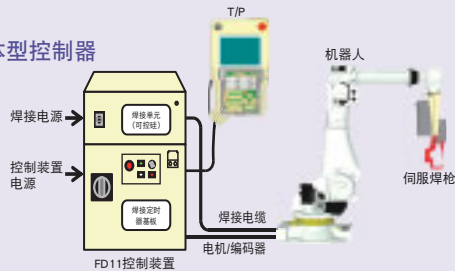
- ◎可应对三维形状的缝焊面工件
- ◎高速稳定的焊接
- ◎搭载电极研磨、电极磨损量修正等各种应用功能



## 选装件

### ●一体型定时器 焊接定时器一体型控制器

■整体打包  
将机器人、定时器、伺服焊枪及附带设备打包。



FD11控制装置

### ●走行装置

作为追加轴由机器人控制器进行控制的滑行装置。扩大机器人动作范围和自动化系统的可能性。



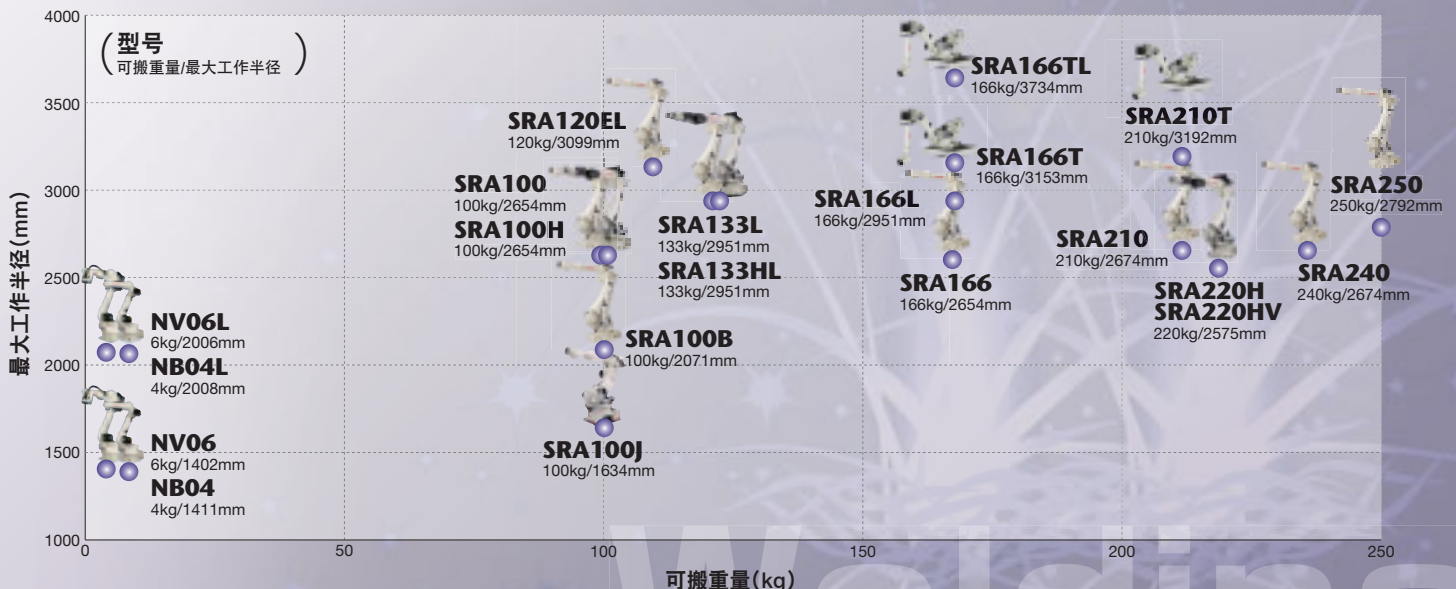
### ●旋转工作台 TT2000/TT4000

作为追加轴由机器人控制器进行控制的旋转工作台。可搭载夹具等重物并不停地旋转，在多种类产品混合生产、构建复合工序等工作中，为制造过程的高度化做出贡献。



### ●升降机LF系列

由机器人控制器进行控制，沿垂直方向动作的装置。每根柱子最大可搭载580kg。最多4根柱子同步动作，使重物、超长工件升降。



可搬重量(kg)

最大工作半径(mm)



# 控制器、支持软件

## FD控制装置

### ■高速处理

通过采用高速CPU,大幅提高周期、动作轨迹以及内部处理时间等的控制性能。

### ■小型、轻型化的示教器

小型、轻型、操作键也焕然一新。还标配触摸屏,更易于使用。

### ■提高维护性

通过控制箱内单元化的整合以及重新调整结构,提高维护性。还可为缩短更换部件的时间做出贡献。



### ●控制装置 标准规格 (日本国内规格: FD11-0000)

项目	规格
控制轴数	同时 6轴(通过选装件最多可支持 8轴)
伺服电机	AC 伺服电机
位置检测器	绝对编码器
程序方式	示教再现
程序选择数	9,999种
内存容量	256MB(相当于2,560,000字节)
存储方式	闪存
外部存储器	支持USB存储器(不附带USB存储器)
操作面板	模式切换开关(示教/再生) 紧急停止按钮、运转准备按钮、启动按钮、停止按钮
安全功能	PLd(支持类型 3)
机器人控制装置间的线束	5m(控制装置进线规格)
接口界面	用户用面板:有门内侧、侧面、背面面板 (但是,当增加了硬件选装件时,可能无法使用)
串行接口	RS232C 1ch
结构	箱形密闭式
耐环境性	与IP54相当
冷却方式	间接冷却方式
一次电源规格	AC200V~AC220V ±10%(3φ 50/60Hz) D种接地 断路器容量40A、最大漏电流100mA
待机电力 <sup>*1</sup>	0.13kVA(冷却风扇工作中)、0.08kVA(冷却风扇停止中)
周围温度	0~45℃(50/60Hz)
周围湿度	20~85%(应无结露)
外形尺寸	580mm(W)×542mm(D)×590mm(H)(不含支撑角架高度 60mm)
重量	约62kg
涂漆颜色	芒塞尔 10GY9/1

<sup>\*1</sup>: 待机电力是节能中的电力。节能模式是临时停止向伺服电机供电,并通过锁定制动器保持机器人的姿态。机器人工作时的电力,请参照各机器人的标准规格书。

### ■丰富的功能

继承了AX控制装置丰富的软件功能。灵活地支持各种应用程序。

### ■充实安全功能

按标准支持PL(性能水平)d。符合美国和欧洲的安全标准。

### ●选装件规格

项目	规格
日本国外应对规格	北美规格 FD11-1101: 对应ANSI/RIA 欧洲规格 FD11-2101: 对应CE标志
一次电源电压变更 (控制装置外形尺寸)	AC380/400/420/440/460/480V ±10%(3φ 50/60Hz)D种接地 断路器容量30A、最大漏电流100mA 580mm(W)-542mm(D): 1,180mm(H)(不含支撑角架高度60mm)
机器人控制装置间的线束追加轴	延长(总计): 10m、15m、20m、25m(控制装置进线规格) 喷枪轴、走行轴、夹具轴、抓手轴
外部存储器	USB存储器(1GB)
现场总线	支持Device-Net、Profibus、FL-net、CC-Link等 最多可安装 4ch
增加输入输出信号	输入32位/输出32位,或输入64位/输出64位
输出信号继电器触点规格	32位或64位(与增加输入输出信号组合使用)
模拟输入输出	输入2ch、输出4ch
视觉传感器功能	内置视觉装置 NV-Pro
传送带同步功能	传送带跟踪控制
码垛功能	支持码垛、卸垛功能
机器人语言	依据JIS SLIM语言
PLC功能	软件PLC IEC1131-3基准

### ●示教器规格

项目	规格
显示屏	配备5.7" 彩色LCD(640×480像素、带背光、65,536色显示) 触摸屏
语言规格 (选项)	日文(汉字、平假名、片假名、英文及数字) 英文/中文/韩文
启动SW	单手3档启动开关(安装在左手侧)
操作功能	轴操作键、数值输入键、选择/功能键 运转准备ON键、紧急停止按钮
外部存储器接口	配备USB端口
电缆长度 (选项)	8m(控制装置进线规格) 延长(总计): 15m、25m(控制装置进线规格)
保护等级	与IP65相当
外形尺寸	170mm(W)×300mm(D)×65mm(T)(吊钩、散热片部分除外)
重量	0.96kg(电缆除外)

## CFD控制装置(MZ07系列专用)

### ■紧凑型箱体

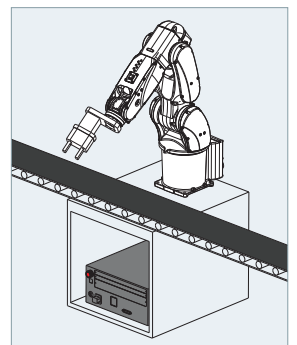
横宽仅为369mm。可放入机器人框架内。

### ■支持丰富的应用程序

- 支持追加1轴(走行轴、夹具轴等)
- 视觉传感器NV-Pro
- 压力传感器应用程序
- 软件PLC内置
- 控制器保护BOX(防尘防滴)

### ●控制器基本规格

项目	规格
标准控制轴数	6轴
最大控制轴数	7轴
程序数	9,999种
内存容量	256MB(相当于2,560,000字节)
外部存储器接口	配备USB端口
外形尺寸	369mm(W)×490mm(D)×173mm(H)
重量	约17kg
电源规格	3相 AC200-230V ±10% 单相 AC200-230V ±10%
消耗电力	0.4KVA
保护等级	IP20
周围温度	0~40℃
周围湿度	20~85%(应无结露)



### ●控制器选装件

项目	规格
追加轴	可增加控制附加轴电机1轴 (电机容量最大600W/12A)
现场总线	DeviceNet、Ethernet/IP、PROFIBUS、PROFINET、CC-Link
数字I/O	32位/32位的I/O端口 可最多增加2个 光耦合器输入8位晶体管输出8位, 或者光耦合器输入8位继电器输出8位
外部存储器	USB存储器
视觉传感器功能 <sup>*</sup>	NV-Pro
机器人监控功能 <sup>*</sup>	SIL3、PLee
控制器保护BOX	保护等级: 支持防尘防滴IP54

<sup>\*</sup>: 单独放置单元式

NACHI的以Windows为基础的智能机器人控制器。

使用示教器的机器人和追加轴的简单操作。视觉传感器、压力传感器和网络均可进行统一管理。

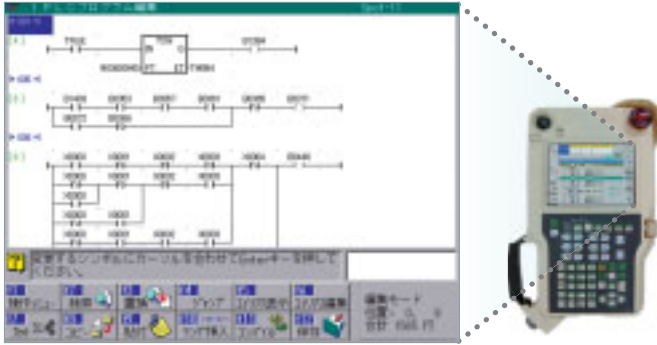
辅助机器人工作状态、预防保全的各种支持软件对生产工序进行可靠的支持。

## 便于使用的功能结构

### 软件PLC

标准配备

- 在机器人控制器上搭载有PLC功能。可控制周围装置
- 不需要外部的系统控制柜



### 图示用户界面 FlexGui

选装件

- 可定制示教器画面
- 可作为包括周围装置在内的整个系统的操作柜使用



### 用户任务功能

标准配备

- 可在机器人工作的同时编程
- 使用例
  - 在机器人工作的同时耗时的计算,从而缩短周期
  - 在示教器画面配置的窗口中显示各种状态

### 离线编程工具 机器人模拟器

选装件

- 最适合用于引进机器人时的初期讨论
- 还可作为操作培训工具使用

- FD on Desk Regular(选装件)
  - 离线编程
  - 讨论工作范围、布局
  - 周期模拟
  - PLC程序编辑
- FD on Desk Pro(选装件)
  - 制作来自CAD的程序
  - 应对多台控制装置

### 支持各种现场总线

选装件

- DeviceNet(主站、从站)
- EtherNet/IP(主站、从站)
- CC-Link(主站、从站)
- PROFIBUS(主站、从站)
- PROFINET(从站)

DeviceNet和EtherNet/IP是ODVA (Open DeviceNet Vendor Association, Inc.) 的注册商标。  
CC-Link是CC-Link协会 (CC-Link Partner Association : CLPA) 的注册商标。  
PROFIBUS和PROFINET是PROFIBUS & PROFINET International的注册商标。



※MZ系列标准配备FD on Desk Light(CFD控制柜专用)。  
(功能与FD on Desk Regular 相同)

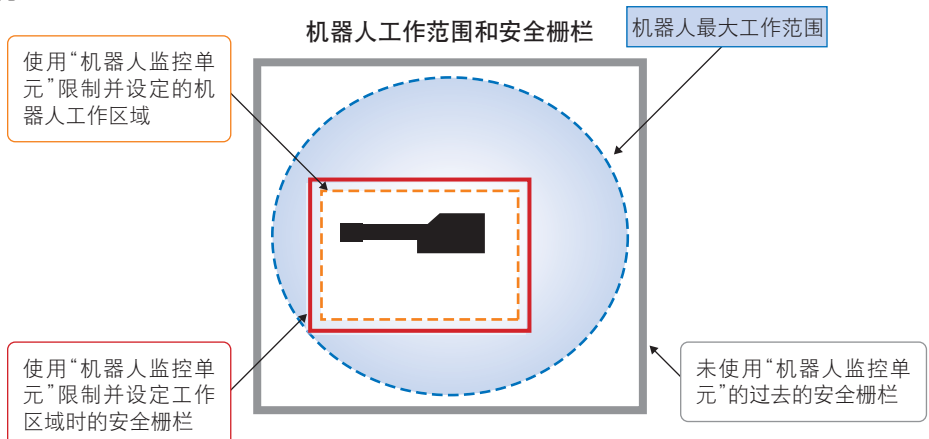
### 机器人监控单元 RMU

选装件


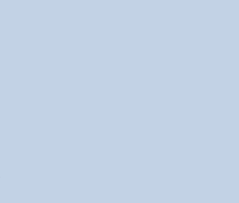

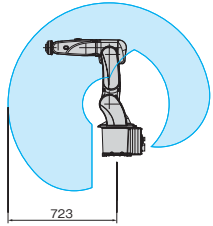
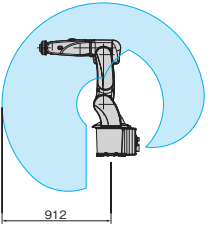
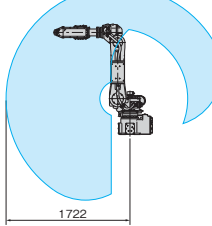
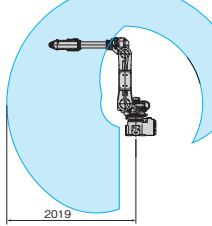
- 监控机器人状态(位置、速度)的安全控制单元
- 可降低设备成本,节省设备占用空间

通过监控机器人的位置和速度,  
确认设备保全情况

- 限制机器人的工作范围
- 尽可能减小安全栅栏





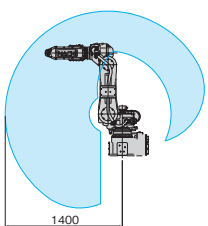
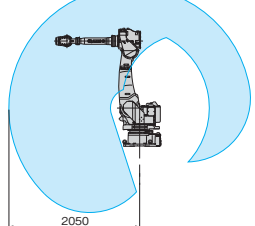
# 规格一览表

									
型号		MZ07 (MZ07P)		MZ07L (MZ07LP)		MC20		MC10L	
关节数		6(5)				6			
最大动作范围	臂	J1	旋回1	±170°		±180°			
		J2	前后	-135~+80°		-145~+60°			
		J7	旋回2	-		-			
	手腕	J3	上下	-136~+270°	-139~+270°	-163~+242°			
		J4*1	回转2	±190°		±180°			
		J5	弯曲	±120°		±139°			
最大速度	臂	J1	旋回1	450° /s	300° /s	170° /s	150° /s		
		J2	前后	380° /s	280° /s	170° /s			
		J7	旋回2	-		-			
	手腕	J3	上下	520° /s	360° /s	170° /s			
		J4*1	回转2	550° /s		360° /s			
		J5	弯曲	550° /s		360° /s			
最大可搬重量	手腕部		7kg		20(最大22)kg		10kg		
	第1手臂部负荷		-		-				
	J3轴上部		-		-				
手腕容许静负荷扭矩	J4	回转2	16.6N·m		49N·m		24.5N·m		
	J5	弯曲	16.6N·m		49N·m		24.5N·m		
	J6	回转1	9.4N·m		23.5N·m		12N·m		
手腕容许最大惯性力矩	J4	回转2	0.47kg·m <sup>2</sup>		1.6kg·m <sup>2</sup>		1.6kg·m <sup>2</sup>		
	J5	弯曲	0.47kg·m <sup>2</sup>		1.6kg·m <sup>2</sup>		1.6kg·m <sup>2</sup>		
	J6	回转1	0.15kg·m <sup>2</sup>		0.8kg·m <sup>2</sup>		0.7kg·m <sup>2</sup>		
最大工作半径		723mm		912mm		1,722mm		2,019mm	
位置反复精度		±0.02mm		±0.03mm		±0.06mm			
周围温度*2/周围湿度		0~45°C/20~85%RH(无结露)							
振动值		0.5G以下							
设置条件		地面安装、壁挂安装、倾斜安装、悬吊安装				地面安装、悬吊安装			
耐环境性		与IP67相当				与IP65相当			
主体质量		30kg		32kg		220Kg		225Kg	
电源容量		0.4KVA				1.7KVA			
动作范围									

\* 最大速度为最大值,根据作业程序、手腕负荷条件而变化。


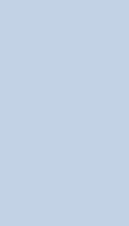
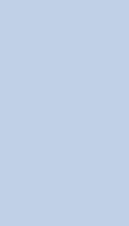
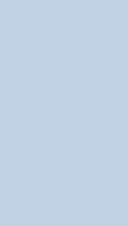
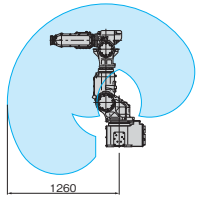
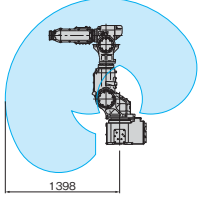
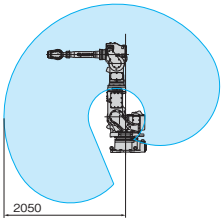
\*1: 5轴规格(MZ07P、MZ07LP)为没有J4轴的结构。

\*2: 在海拔1,000m以下使用。超过容许高度时,周围温度受到限制。

			
MC12S	MC35	MC50	MC70
6			
±180°			±165°
-145~+60°			-135~+80°
-			
-154~+242°			-146~+260°
±180°			±360°
±139°			±125°
±360°			±450°
200° /s	185° /s	180° /s	175° /s
170° /s	180° /s		145° /s
-			
170° /s	190° /s	180° /s	165° /s
370° /s	305° /s	255° /s	235° /s
370° /s	305° /s	255° /s	235° /s
700° /s	420° /s	370° /s	350° /s
12kg	35kg	50kg	70kg
-	15kg		
-			
28N·m	160N·m	210N·m	300N·m
28N·m	160N·m	210N·m	300N·m
13N·m	90N·m	130N·m	150N·m
1.3kg·m <sup>2</sup>	16kg·m <sup>2</sup>	30kg·m <sup>2</sup>	
1.3kg·m <sup>2</sup>	16kg·m <sup>2</sup>	30kg·m <sup>2</sup>	
0.47kg·m <sup>2</sup>	5kg·m <sup>2</sup>	12kg·m <sup>2</sup>	
1,400mm	2,050mm		
±0.06mm	±0.07mm		
0~45°C/20~85%RH(无结露)			
0.5G以下			
地面安装、悬吊安装	地面安装(OP: 悬吊安装、壁挂安装、倾斜安装)		
与IP65相当	手腕部: 与IP67相当 主体部: 与IP54相当(OP: 与IP65/67相当)		
210Kg	640Kg		
1.7KVA	5.0KVA		
			

1[N·m]=1/9.8[kgf·m]

# 规格一览表

										
型号		MR20		MR20L		MR35		MR50		
关节数		7								
最大动作范围	臂	J1 旋回1	±180°				±165°			
		J2 前后	-120~+55°							
		J7 旋回2	±180°				±190°			
	手腕	J3 上下	-166~+135°				-146~+140°			
		J4 回转2	±180°				±360°			
		J5 弯曲	±135°		±139°		±125°			
最大速度	臂	J1 旋回1	170° /s		180° /s		175° /s		175° /s	
		J2 前后	170° /s		170° /s		175° /s		140° /s	
		J7 旋回2	170° /s		170° /s		130° /s			
	手腕	J3 上下	170° /s				180° /s		165° /s	
		J4 回转2	250° /s		360° /s		305° /s		255° /s	
		J5 弯曲	250° /s		360° /s		305° /s		255° /s	
最大可搬重量	手腕部	20(最大30)kg		20kg		35kg		50kg		
	第1手臂部负荷	-				15kg				
	J3轴上部	-								
手腕容许静负荷扭矩	J4 回转2	80.8N·m		49N·m		160N·m		210N·m		
	J5 弯曲	80.8N·m		49N·m		160N·m		210N·m		
	J6 回转1	44.1N·m		23.5N·m		90N·m		130N·m		
手腕容许最大惯性力矩	J4 回转2	6.0kg·m <sup>2</sup>		1.6kg·m <sup>2</sup>		16kg·m <sup>2</sup>		30kg·m <sup>2</sup>		
	J5 弯曲	6.0kg·m <sup>2</sup>		1.6kg·m <sup>2</sup>		16kg·m <sup>2</sup>		30kg·m <sup>2</sup>		
	J6 回转1	2.3kg·m <sup>2</sup>		0.8kg·m <sup>2</sup>		5kg·m <sup>2</sup>		12kg·m <sup>2</sup>		
最大工作半径	1,260mm		1,398mm		2,050mm					
位置反复精度	±0.06mm				±0.07mm					
周围温度*1/周围湿度	0~45°C/20~85%RH(无结露)									
振动值	0.5G以下									
设置条件	地面安装、悬吊安装				地面安装(OP:悬吊安装、壁挂安装、倾斜安装)					
耐环境性	与IP65相当				与IP67相当					
主体质量	230Kg				745Kg					
电源容量	1.0KVA				4.1KVA					
动作范围										

\*1: 在海拔1,000m以下使用。超过容许高度时,周围温度受到限制。



			
<b>ST210TP-01</b>	<b>MC280L</b>	<b>MC350</b>	<b>SC400L</b>
7	6		
±180°	±180°		±150°
-35~+120°	-100~+40°		-25~+105°
±65°	-		-
-96~+210°	-147~+130°	-180~+130°	-25~+120°
±360°	±360°		±300°
±120°	±125°		±120°
±360°	±360°		±360°
110° /s	105° /s		80° /s
90° /s	105° /s	95° /s	80° /s
(冲压臂连接)120° /s	-		-
95° /s	95° /s		80° /s
130° /s	120° /s	110° /s	90° /s
130° /s	120° /s	110° /s	90° /s
250° /s	200° /s	180° /s	145° /s
80kg	280kg	350kg	400kg
30kg	25kg	50kg	10kg
-	-		30kg
-	1,921N·m	2,750N·m	1,960N·m
-	1,921N·m	2,750N·m	1,960N·m
-	988N·m	1,235N·m	980N·m
J7轴旋转80kg·m <sup>2</sup>	400kg·m <sup>2</sup>		200kg·m <sup>2</sup>
	400kg·m <sup>2</sup>		200kg·m <sup>2</sup>
	250kg·m <sup>2</sup>		147kg·m <sup>2</sup>
3,106mm	3,101mm	2,771mm	3,623mm
±0.3mm	±0.2mm		±0.5mm
0~45°C/20~85%RH(无结露)			
0.5G以下			
架上安装(20° 倾斜安装设置)	地面安装		架上安装
手腕与IP67相当、主体与IP54相当			手腕与IP65相当、主体与IP54相当
1,650kg	1,660kg	1,620kg	3,800kg
7.0KVA	9.0KVA	8.6KVA	6.7KVA
			

1[N·m]=1/9.8[kgf·m]




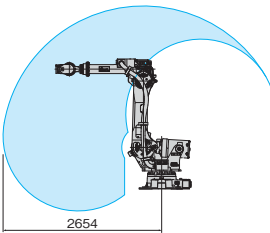
# 规格一览表

						
型号		SC500	SC700	LP130-01	LP180-01	
关节数		6		4		
最大动作范围	臂	J1 旋回1	±150°	±160°	±180°	
		J2 前后	-75~+55°	-85~+45°	-95~+41°	
		J7 旋回2	-	-	-	
	手腕	J3 上下	-125~+30°	-90~+40°	-117~+17°	
		J4 回转2	±300°	-10~+90°	±360°	
		J5 弯曲	±120°	±125°	-	
最大速度	臂	J1 旋回1	80° /s	45° /s	130° /s	115° /s
		J2 前后	80° /s	30° /s	115° /s	100° /s
		J7 旋回2	-	-	-	-
	手腕	J3 上下	80° /s	30° /s	115° /s	105° /s
		J4 回转2	90° /s	30° /s	400° /s	360° /s
		J5 弯曲	90° /s	50° /s	-	
最大可搬重量	手腕部	500kg	700kg	130kg	180kg	
	第1手臂部负荷	30kg	-	25kg		
	J3轴上部	30kg	-	-		
手腕容许静负荷扭矩	J4 回转2	1,960N·m	13,800N·m	-		
	J5 弯曲	1,960N·m	3,920N·m	-		
	J6 回转1	980N·m	2,940N·m	-		
手腕容许最大惯性力矩	J4 回转2	200kg·m <sup>2</sup>	3,000kg·m <sup>2</sup>	50kg·m <sup>2</sup>	69kg·m <sup>2</sup>	
	J5 弯曲	200kg·m <sup>2</sup>	1,800kg·m <sup>2</sup>	-		
	J6 回转1	147kg·m <sup>2</sup>	1,000kg·m <sup>2</sup>	-		
最大工作半径		2,703mm	3,972mm	3,210mm		
位置反复精度		±0.5mm		±0.3mm	±0.4mm	
周围温度*1/周围湿度		0~45°C/20 ~ 85%RH(无结露)				
振动值		0.5G以下				
设置条件		地面安装				
耐环境性		手腕与IP67相当、主体与IP54相当		与IP54相当		
主体质量		3,000kg	7,000kg	1,150kg		
电源容量		6.7KVA	7.0KVA	6.2KVA		
洁净度*2		-				
动作范围						

\*1: 在海拔1,000m以下使用。超过容许高度时,周围温度受到限制。

\*2: 洁净度依据ISO14644-1

\*3: 第5轴被软件限制在垂直向下±5°的范围内。只有在打开编码器修正画面或者工作范围设定画面的状态下,第4轴可在±360°范围内工作,第5轴可在±125°范围内工作。

			
LP210	MC470P	ST133CF	ST166CF
4		6	
±180°	±180°	±165°	
-95~+41°	-100~+40°	-80~+60°	
-	-	-	
-117~+17°	-180~+35°	-137~+150°	
±360°	±360° *3	±360°	
-	±125° *3	±135°	
-	±360°	±360°	
105° /s	105° /s	130° /s	110° /s
100° /s	95° /s	130° /s	110° /s
-	-	-	
100° /s	95° /s	130° /s	110° /s
300° /s	110° /s	230° /s	170° /s
-	110° /s	230° /s	170° /s
-	180° /s	305° /s	260° /s
210kg	470kg	133kg	166kg
25kg	30kg	70kg	
-	-	-	
-	2750N·m	745N·m	951N·m
-	2750N·m	745N·m	951N·m
-	0N·m	411N·m	490N·m
100kg·m <sup>2</sup>	400kg·m <sup>2</sup>	60.9kg·m <sup>2</sup>	88.9kg·m <sup>2</sup>
-	400kg·m <sup>2</sup>	60.9kg·m <sup>2</sup>	88.9kg·m <sup>2</sup>
-	250kg·m <sup>2</sup>	30.2kg·m <sup>2</sup>	45.0kg·m <sup>2</sup>
3,210mm	2,771mm	2,654mm	
±0.4mm	±0.2mm	±0.2mm	
0~45°C/20~85%RH(无结露)		10~45°C/20~85%RH(无结露)	
0.5G以下			
地面安装			
与IP54相当	手腕与IP67相当、主体与IP54相当	-	
1,150kg	1,620kg	1,120kg	
6.2KVA	8.6KVA	4.2KVA	
-	-	6级	
			
3210	2771	2654	





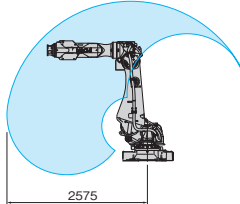
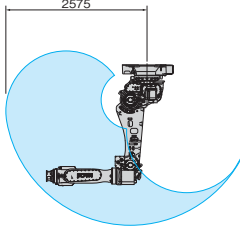
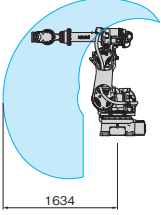
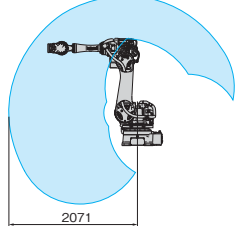
1[N·m]=1/9.8[kgf·m]

# 规格一览表

									
型号		ST210CF	SC400LC	SRA100H	SRA133HL				
关节数		6		6					
最大动作范围	臂	J1 旋回1	±165°	±150°	±180°				
		J2 前后	-80~+60°	-25~+105°	-80~+60°				
		J7 旋回2	-		-				
	手腕	J3 上下	-137~+150°	-25~+120°	-146.5~+150°	-133.4~+150°			
		J4 回转2	±360°	±300°	±210°				
		J5 弯曲	±130°	±120°	±125°				
		J6 回转1		±360°		±210°			
最大速度	臂	J1 旋回1	100° /s	80° /s	125° /s	115° /s			
		J2 前后	90° /s	68° /s	115° /s	105° /s			
		J7 旋回2	-		-				
	手腕	J3 上下	95° /s	80° /s	121° /s	113° /s			
		J4 回转2	130° /s	90° /s	210° /s				
		J5 弯曲	130° /s	90° /s	175° /s				
		J6 回转1		200° /s		145° /s		310° /s	
最大可搬重量	手腕部		210kg	400kg	100kg	133kg			
	第1手臂部负荷		最大70kg	10kg	20kg				
	J3轴上部		-	30kg	-				
手腕容许静负荷扭矩	J4 回转2	1,337N·m	1,960N·m	830N·m					
	J5 弯曲	1,337N·m	1,960N·m	830N·m					
	J6 回转1	720N·m	980N·m	441N·m					
手腕容许最大惯性力矩	J4 回转2	141.1kg·m <sup>2</sup>	200kg·m <sup>2</sup>	85kg·m <sup>2</sup>					
	J5 弯曲	141.1kg·m <sup>2</sup>	200kg·m <sup>2</sup>	85kg·m <sup>2</sup>					
	J6 回转1	79.0kg·m <sup>2</sup>	147kg·m <sup>2</sup>	45kg·m <sup>2</sup>					
最大工作半径		2,674mm	3,623mm	2,654mm	2,951mm				
位置反复精度		±0.3mm	±0.5mm	±0.1mm	±0.15mm				
周围温度*1/周围湿度		10~45℃/20~85%RH (无结露)	10~30℃/20~85%RH (无结露)	0~45℃/20~85%RH (无结露)					
振动值		0.5G以下							
设置条件		地面安装	架上安装	地面安装					
耐环境性		-		与IP54相当					
主体质量		1,160kg	3,800kg	1,040kg	1,070kg				
电源容量		4.2KVA	6.7KVA	7.0KVA					
洁净度*2		6级		-					
动作范围									

\*1: 在海拔1,000m以下使用。超过容许高度时,周围温度受到限制。

\*2: 洁净度依据ISO14644-1

			
<b>SRA220H</b>	<b>SRA220HV-01</b>	<b>SRA100J-01</b>	<b>SRA100B-01</b>
6		6	6
±180°	±165°	±180°	±180°
-80~+60°		-120~+60°	-120~+60°
-		-	-
-154~+150°		-125~+90°	-150~+180°
±210°		±360°	±360°
±130°		±135°	±135°
±210°		±360°	±360°
115° /s		136° /s	136° /s
105° /s		115° /s	110° /s
-		-	-
113° /s		160° /s	130° /s
130° /s		240° /s	240° /s
130° /s		233° /s	233° /s
205° /s		351° /s	351° /s
220kg		100kg	100kg
20kg(最大45kg)		25kg(最大45kg)	25kg(最大45kg)
-		-	-
1,337N·m		580N·m	580N·m
1,337N·m		580N·m	580N·m
720N·m		290N·m	290N·m
141.1kg·m <sup>2</sup>		45kg·m <sup>2</sup>	45kg·m <sup>2</sup>
141.1kg·m <sup>2</sup>		45kg·m <sup>2</sup>	45kg·m <sup>2</sup>
79.0kg·m <sup>2</sup>		22.7kg·m <sup>2</sup>	22.7kg·m <sup>2</sup>
2,575mm		1,634mm	2,071mm
±0.15mm		±0.1mm	±0.1mm
0~45°C/20~85%RH(无结露)			
0.5G以下			
地面安装	悬吊安装	地面安装	
与IP54相当		手腕与IP67相当、主体与IP54相当	
1,100kg		670kg	690kg
7.0KVA			
-			
			
2575	2575	1634	2071



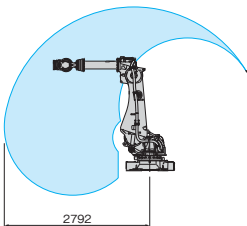
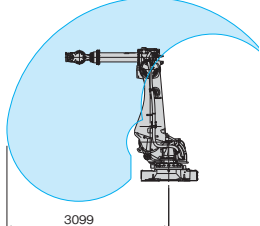
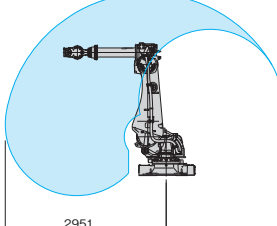
1[N·m]=1/9.8[kgf·m]



# 规格一览表

						
型号		SRA100-01 (100-01A)	SRA166-01 (166-01A)	SRA210-01 (210-01A)	SRA240-01	
关节数		6				
最大动作范围	臂	J1 旋回1	$\pm 180^\circ$			
		J2 前后	$-80 \sim +60^\circ$			
		J7 旋回2	-			
	手腕	J3 上下	$-146.5 \sim +150^\circ$			
		J4 回转2	$\pm 360^\circ$	$\pm 360(\pm 210)^\circ$		$\pm 360^\circ$
		J5 弯曲	$\pm 135^\circ$	$\pm 135(\pm 120)^\circ$	$\pm 130(\pm 120)^\circ$	$\pm 130^\circ$
		J6 回转1	$\pm 360(\pm 205)^\circ$		$\pm 360^\circ$	
最大速度	臂	J1 旋回1	$136^\circ /s$	$125^\circ /s$	$115^\circ /s$	$105^\circ /s$
		J2 前后	$135^\circ /s$	$115^\circ /s$	$105^\circ /s$	$90^\circ /s$
		J7 旋回2	-			
	手腕	J3 上下	$135^\circ /s$	$121^\circ /s$	$113^\circ /s$	$100^\circ /s$
		J4 回转2	$240^\circ /s$	$180^\circ /s$	$140^\circ /s$	$130^\circ /s$
		J5 弯曲	$233^\circ /s$	$173^\circ /s$	$133^\circ /s$	$125^\circ /s$
		J6 回转1	$351^\circ /s$	$260^\circ /s$	$200^\circ /s$	$195^\circ /s$
最大可搬重量	手腕部		100kg	166kg	210kg	240kg
	第1手臂部负荷		45kg(最大90kg)			20kg(最大45kg)
	J3轴上部		-			
手腕容许静负荷扭矩	J4 回转2	$580N \cdot m$	$951N \cdot m$	$1,337N \cdot m$		
	J5 弯曲	$580N \cdot m$	$951N \cdot m$	$1,337N \cdot m$		
	J6 回转1	$290N \cdot m$	$490N \cdot m$	$720N \cdot m$		
手腕容许最大惯性力矩	J4 回转2	$60kg \cdot m^2$	$88.9kg \cdot m^2$	$141.1kg \cdot m^2$		
	J5 弯曲	$60kg \cdot m^2$	$88.9kg \cdot m^2$	$141.1kg \cdot m^2$		
	J6 回转1	$30kg \cdot m^2$	$45kg \cdot m^2$	$79.0kg \cdot m^2$		
最大工作半径		2,654mm	2,654mm	2,674mm		
位置反复精度		$\pm 0.1mm$	$\pm 0.15mm$		$\pm 0.2mm$	
周围温度*1/周围湿度		$0 \sim 45^\circ C / 20 \sim 85\%RH$ (无结露)				
振动值		0.5G 以下				
设置条件		地面安装				
耐环境性		手腕与IP67相当、主体与IP54相当				
主体质量		960kg	960/1,060kg	990/1,090kg	990kg	
电源容量		7.0KVA				
动作范围		 2654		 2674		

\*1: 在海拔1,000m以下使用。超过容许高度时,周围温度受到限制。

			
<b>SRA250-01</b>	<b>SRA120EL-01</b>	<b>SRA133L-01</b>	<b>SRA166L-01 (166L-01A)</b>
6	6		
±180°	±180°		
-80~+60°	-80~+60°		
-	-		
-140~+150°	-127.7~+150°	-133.4~+150°	
±360°	±360°		
±130°	±135°		
±360°	±360°		
100° /s	115° /s	125° /s	115° /s
90° /s	105° /s	115° /s	105° /s
-	-		
95° /s	113° /s	121° /s	113° /s
125° /s	140° /s		
125° /s	173° /s		
190° /s	260° /s		
250kg	120kg	133kg	166kg
20kg(最大45kg)	45kg(最大90kg)		
-	-		
1,337N·m	687N·m	800N·m	951N·m
1,337N·m	687N·m	800N·m	951N·m
720N·m	353N·m	400N·m	490N·m
225.4kg·m <sup>2</sup>	60kg·m <sup>2</sup>	76kg·m <sup>2</sup>	88.9kg·m <sup>2</sup>
225.4kg·m <sup>2</sup>	60kg·m <sup>2</sup>	76kg·m <sup>2</sup>	88.9kg·m <sup>2</sup>
196kg·m <sup>2</sup>	30kg·m <sup>2</sup>	38kg·m <sup>2</sup>	45.0kg·m <sup>2</sup>
2,792mm	3,099mm	2,951mm	
±0.2mm	±0.15mm		
0~45°C/20~85%RH(无结露)			
0.5G以下			
地面安装			
手腕与IP67相当、主体与IP54相当			
1,030kg	985kg	980kg	
7.0KVA			
			
2792	3099	2951	

1[N·m]=1/9.8[kgf·m]

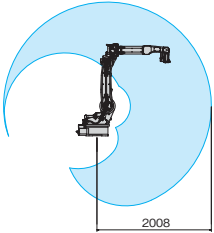
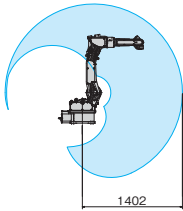
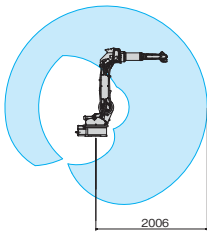
# 规格一览表



型号		SRA166T-01(166T-01A)	SRA210T-01(210T-01A)	SRA166TL-01(166TL-01A)	NB04	
关节数		6				
最大动作范围	臂	J1 旋回1	±180°		±170°	
		J2 前后	-65~+120°		-155~+90°	
		J7 旋回2	-		-	
	手腕	J3 上下	-106~+210°	-90~+210°	-170~+180°	
		J4 回转2	±360(±210)°		±155°	
		J5 弯曲	±135(±120)°	±130(±120)°	±135°	-45~+225°
最大速度	臂	J1 旋回1	110° /s	100° /s	105° /s	210° /s
		J2 前后	110° /s	90° /s	90° /s	210° /s
		J7 旋回2	-		-	
	手腕	J3 上下	115° /s	100° /s	115° /s	210° /s
		J4 回转2	180° /s	140° /s	140° /s	420° /s
		J5 弯曲	173° /s	133° /s	173° /s	420° /s
最大可搬重量	手腕部	166kg	210kg	166kg	4kg	
	第1手臂部负荷	45kg(最大90kg)			10kg	
	J3轴上部	-			-	
手腕容许静负荷扭矩	J4 回转2	951N·m	1,337N·m	951N·m	10.1N·m	
	J5 弯曲	951N·m	1,337N·m	951N·m	10.1N·m	
	J6 回转1	490N·m	720N·m	490N·m	2.94N·m	
手腕容许最大惯性力矩	J4 回转2	88.9kg·m <sup>2</sup>	141.1kg·m <sup>2</sup>	88.9kg·m <sup>2</sup>	0.38kg·m <sup>2</sup>	
	J5 弯曲	88.9kg·m <sup>2</sup>	141.1kg·m <sup>2</sup>	88.9kg·m <sup>2</sup>	0.38kg·m <sup>2</sup>	
	J6 回转1	45.0kg·m <sup>2</sup>	79.0kg·m <sup>2</sup>	45.0kg·m <sup>2</sup>	0.03kg·m <sup>2</sup>	
最大工作半径	3,153mm	3,192mm	3,734mm	1,411mm		
位置反复精度	±0.1mm	±0.15mm		±0.08mm		
周围温度*1/周围湿度	0~45°C/20~85%RH(无结露)				0~45°C/20~80%RH(无结露)	
振动值	0.5G以下					
设置条件	架上安装				地面安装(OP:悬吊安装、壁挂安装)	
耐环境性	手腕与IP67相当、主体与IP54相当					
主体质量	1,210(1,310)kg	1,250(1,350)kg	1,240kg	170kg		
电源容量	7.0KVA				1.5KVA	
动作范围						

\*1: 在海拔1,000m以下使用。超过容许高度时,周围温度受到限制。



NB04L	NV06	NV06L
6		
±170°		
-155~+100°	-155~+90°	-155~+100°
-		
-170~+190°	-170~+190°	-170~+205°
±155°	±180°	
-45~+225°	-50~+230°	
±205°	±360°	
195° /s	210° /s	195° /s
200° /s	210° /s	200° /s
-		
200° /s	210° /s	200° /s
420° /s		
420° /s		
600° /s	620° /s	
4kg	6kg	
20kg	10kg	20kg
-		
10.1N·m	11.8N·m	
10.1N·m	9.8N·m	
2.94N·m	5.9N·m	
0.38kg·m <sup>2</sup>	0.3kg·m <sup>2</sup>	
0.38kg·m <sup>2</sup>	0.25kg·m <sup>2</sup>	
0.03kg·m <sup>2</sup>	0.06kg·m <sup>2</sup>	
2,008mm	1,402mm	2,006mm
±0.08mm	±0.08mm	
0~45°C/20~80%RH(无结露)		
0.5G以下		
地面安装(OP:悬吊安装、壁挂安装)		
	手腕与IP54相当	
280kg	160kg	280kg
2.4KVA	1.5KVA	2.4KVA
		

1[N·m]=1/9.8[kgf·m]

## 生产与销售网络

以驰名商标“NACHI”而闻名全球的不二越，是一个拥有半个多世纪辉煌历史的综合生产商。凭借其高度综合的生产系统和“全面整合”的技术，无论是高级特殊材料还是各种成品，都赢得了世人的高度评价。

## NACHI-FUJIKOSHI CORP.

URL: <http://www.nachi.com>

**Tokyo Head Office** : Shiodome Sumitomo Bldg. 17F 1-9-2 Higashi-shinbashi, Minato-ku, Tokyo 105-0021, JAPAN  
Tel: +81-(0)3-5568-5111 Fax: +81-(0)3-5568-5206

**Toyama Head Office** : 1-1-1 Fujikoshi-Honmachi, Toyama 930-8511, JAPAN Tel: +81-(0)76-423-5111 Fax: +81-(0)76-493-5211

### 那智不二越（上海）贸易有限公司

中国上海市普陀区丹巴路98弄7号 龙裕财富中心11层 邮编: 200062  
电话: 021-6915-2200 传真: 021-6915-5427 网站: <http://www.nachi-china.com.cn/>

那智不二越 机器人事业中心 上海技术中心  
中国上海市普陀区云岭东路599弄20号1楼 邮编: 200062

那智不二越 机器人事业中心 广州技术中心  
中国广州市萝岗区科学城科学大道科汇路一街1号101室 邮编: 510663

北京分公司  
中国北京市朝阳区朝外大街乙12号 昆泰国际大厦-O 1111室  
邮编: 100020  
电话: 010-5879-0181 传真: 010-5879-0182

重庆分公司  
中国重庆市江北区红鼎国际名苑C座17-18, 17-19  
邮编: 400020  
电话: 023-8816-1967 传真: 023-8816-1968

沈阳分公司  
中国辽宁省沈阳市沈河区悦宾街1号方圆大厦304室  
邮编: 110000  
电话: 024-3120-2252 传真: 024-2250-5316

● 那智不二越(江苏)精密机械有限公司  
江苏省张家港市经济技术开发区  
(南区)南园路39号 邮编: 215618  
电话: 0512-3500-7616  
传真: 0512-3500-7615

● 上海不二越精密轴承有限公司  
上海市嘉定区马陆镇丰茂路258号  
易通工业园 邮编: 201801  
电话: 021-6915-6200  
传真: 021-6915-6202

● 耐锯(上海)精密刀具有限公司  
上海市嘉定区马陆镇复华路33号5  
栋1楼 邮编: 201818  
电话: 021-6915-5899  
传真: 021-6915-5898

● 东莞建越精密轴承有限公司  
东莞市洪梅镇涌涌村 邮编: 523160  
电话: 769-8843-1300  
传真: 769-8843-1330

● 株式会社不二越  
台北辦事處  
台灣桃園縣龍潭鄉高楊北路109號  
電話: +886-(0)3-411-7776  
傳真: +886-(0)3-471-8402

● 建越工業股份有限公司  
台灣桃園縣龍潭鄉高楊北路109號  
電話: +886-(0)3-471-7651  
傳真: +886-(0)3-471-8402

● NACHI SINGAPORE PTE. LTD.  
No.2 Joo Koon Way, Jurong Town,  
Singapore 628943, SINGAPORE  
Tel: +65-65587393  
Fax: +65-65587371

VIETNAM REPRESENTATIVE OFFICE,  
HO CHI MINH  
4Fl., Yoco Bld., 41 Nguyen Thi Minh  
Khai St., Dist.1, Ho Chi Minh, VIETNAM  
Tel: +84-8-3822-3919  
Fax: +84-8-3822-3918

VIETNAM REPRESENTATIVE OFFICE,  
HANOI  
5B Fl., Noza Bld., 243 Cau Giay St.,  
Cau Giay Dist., Hanoi, VIETNAM  
Tel: +84-4-3767-8605  
Fax: +84-4-3767-8604

● FUJIKOSHI-NACHI (MALAYSIA) SDN. BHD.  
No.17, Jalan USJ 21/3, 47630 UEP  
Subang Jaya, Selangor Darul Ehsan,  
MALAYSIA  
Tel: +60-(0)3-80247900  
Fax: +60-(0)3-80235884

● PT.NACHI INDONESIA  
TEMPO PAVILION I, 7FL JL. HR  
Rasuna Said Kav. 10-11 Setiabudi  
Jakarta Selatan DKI Jakarta -12950,  
INDONESIA  
Tel: +62-021-527-2841  
Fax: +62-021-527-3029  
URL: <http://www.nachi.co.id/>

● NACHI KG TECHNOLOGY INDIA PVT.  
GURGAON HEAD OFFICE  
Unit No.207, 2nd Floor, Sewa  
Corporate Park, MG Road, Ifco  
Chowk, Gurgaon 122001, Haryana,  
INDIA  
Tel: +91-(0)12-4450-2900  
Fax: +91-(0)12-4450-9210

● NACHI-FUJIKOSHI CORP.  
KOREA REPRESENTATIVE OFFICE  
3F A-Youn Digital Tower 314-37,  
Seongsu-dong 2-ga, Seongdong-gu,  
Seoul 133-120, KOREA  
Tel: +82-(0)2-469-2254  
Fax: +82-(0)2-469-2264

● NACHI (AUSTRALIA) PTY. LTD.  
Unit 1, 23-29 South Street, Rydalmere,  
N.S.W, 2116, AUSTRALIA  
Tel: +61-(0)2-9898-1511  
Fax: +61-(0)2-9898-1678  
URL: <http://www.nachi.com.au/>

● NACHI TECHNOLOGY (THAILAND) CO., LTD.  
BANGKOK SALES OFFICE  
Unit 23/109(A), Fl.24th Sorachai Bldg.,  
Sukhumvit 63 Road(Ekamai),  
Klongtonnua, Wattana, Bangkok  
10110, THAILAND  
Tel: +66-2-714-0008  
Fax: +66-2-714-0740  
URL: <http://www.nachi.co.th/>

● NACHI INDUSTRIES PTE. LTD.  
No.2 Joo Koon Way, Jurong Town,  
Singapore 628943, SINGAPORE  
Tel: +65-68613944  
Fax: +65-68611153  
URL: <http://www.nachinip.com.sg>

● NACHI PILIPINAS INDUSTRIES, INC.  
1st Avenue, Manalac Compound, Sta.  
Maria Industrial Estate, Bagumbayan,  
Taguig, Metro Manila, PHILIPPINES  
Tel: +63-(0)2-838-3620  
Fax: +63-(0)2-838-3623

● NACHI MOTHERSON PRECISION LTD.  
179, Sector4, IMT Manesar,  
District Gurgaon-122 050, Haryana, INDIA  
Tel: +91-124-4936-000  
Fax: +91-124-4936-022

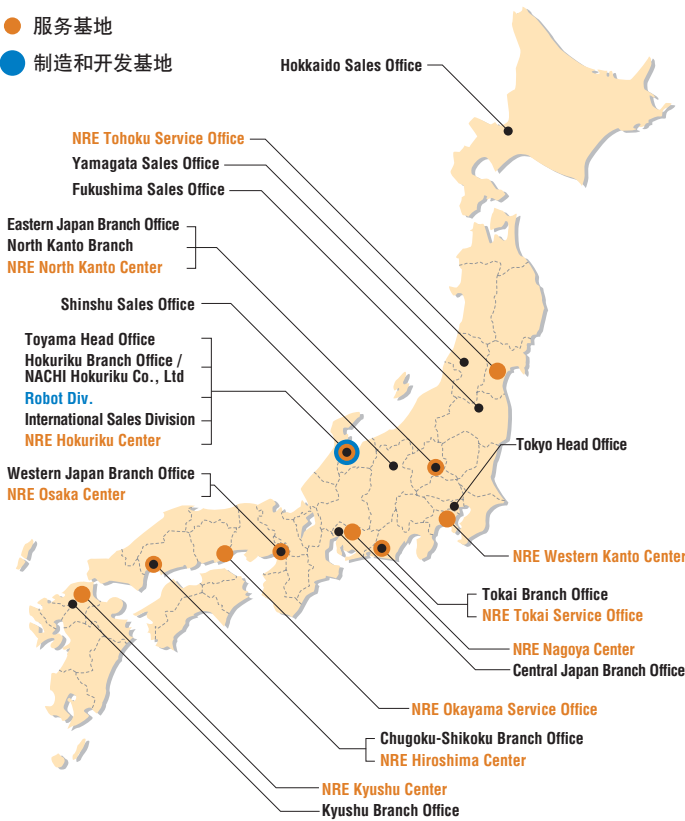
● NACHI MOTHERSON TOOL  
TECHNOLOGY LTD.  
D-59-60, Sector-6, Noida-201301,  
Distt. Gautam Budh Nagar, U.P. INDIA  
Tel: +91-120-425-8372  
Fax: +91-120-425-8374

● DAESUNG-NACHI HYDRAULICS CO., LTD.  
289-22, Yusan-Dong, Yangsan-Si,  
GyeongNam 626-230, KOREA  
Tel: +82-(0)55-371-9700  
Fax: +82-(0)55-384-3270

因性能改进等原因，本版面和规格进行更改时，恕不另行通知。本商品目录内容虽经详细校对以求精确，出版发行人对因可能发生的错误或遗漏而导致的任何后果不负责任。

# 日本国内营业和服务网

- 营业基地
- 服务基地
- 制造和开发基地



## 售后服务

### ◎从安装到投入使用

在引进机器人时,从安装直到连接、示教、工作、监视,熟练的技术人员都会对生产线的启动提供支援。



联机编程

### ◎对于紧急求助电话立即回应

对于客户的紧急求助电话,本公司的专业技术人员会立即接听。

### ◎在要求的时间内供给需要的部件

服务网点常备主要维修部件。快速送交需要的零部件。



示教

### ◎定期检修

作为放心和可靠的伙伴,为了让您长期使用机器人,将为您做定期检修。



大修

### ◎大修

为了随时保持最佳状态,将根据机器人的使用状况提示给您最佳的维护菜单。

## 教育

### 机器人学校

备有学习机器人操作方法、日常检修、维护保养基础及有关安全的法令的课程。



## 日本国内营业基地

**NACHI-FUJIKOSHI CORP.** <http://www.nachi-fujikoshi.co.jp/>

<b>Toyama Head Office</b>	1-1-1 Fujikoshi-Honmachi, Toyama 930-8511 Tel: +81-(0)76-423-5111 Fax: +81-(0)76-493-5211
<b>Tokyo Head Office</b>	Shiodome Sumitomo Bldg.17F, 1-9-2 Higashi-Shinbashi, Minato-ku, Tokyo 105-0021 Tel: +81-(0)3-5568-5111 Fax: +81-(0)3-5568-5206
<b>Eastern Japan Branch Office</b>	14-10 Nishi-shinmachi, Ota-shi, Gunma 373-0847 Tel: +81-(0)276-31-5936 Fax: +81-(0)276-31-5938
<b>Hokkaido Sales Office</b>	10-4-10 1-jo, Higashi-ku, Sapporo, 065-0041 Tel: +81-(0)11-782-0006 Fax: +81-(0)11-782-0033
<b>Yamagata Sales Office</b>	130-1, Yachi Azamaki, Kahoku-cho, Nishimurayama-gun, Yamagata 999-3511, c/o Nachi Tohoku Seiko Co., Ltd. Tel: +81-(0)237-71-0321 Fax: +81-(0)237-72-5212
<b>Fukushima Sales Office</b>	One Bridge Bldg. 2F, 2-33-1Kuwano, Koriyama-shi, Fukushima 963-8025 Tel: +81-(0)24-991-4511 Fax: +81-(0)24-935-1450
<b>North Kanto Branch</b>	26-2 Hama-cho, Ota-shi, Gunma 373-0853 Tel: +81-(0)276-46-7511 Fax: +81-(0)276-46-4599
<b>Shinshu Sales Office</b>	248-3 Kamishiojiri, Ueda-shi, Nagano Prefecture 386-0042 Tel: +81-(0)268-28-7863 Fax: +81-(0)268-21-1185
<b>Central Japan Branch Office</b>	Nachi Nagoya Bldg., 2-120-3Takayashiro, Meitou-ku, Nagoya 465-0095 Tel: +81-(0)52-769-6825 Fax: +81-(0)52-769-6829
<b>Tokai Branch Office</b>	1-20-17 Ebisuka, Naka-ku, Hamamatsu 432-8033 Tel: +81-(0)53-454-4160 Fax: +81-(0)53-454-4845
<b>Hokuriku Branch Office / NACHI Hokuriku Co., Ltd.</b>	Nachi Hokuriku Bldg., 2-3-60 Ishigane, Toyama 930-0966 Tel: +81-(0)76-425-8013 Fax: +81-(0)76-492-4319
<b>Western Japan Branch Office</b>	Sumitomo Nakanoshima Bldg. 5F, 3-2-18 Nakanoshima, Kita-ku, Osaka 530-0005 Tel: +81-(0)6-7178-5105 Fax: +81-(0)6-7178-5109
<b>Chugoku-Shikoku Branch Office</b>	Nihonseimei Hiroshima Hikarimachi Bldg. 8F, 1-10-19 Hikarimachi, Higashi-ku, Hiroshima 732-0052 Tel: +81-(0)82-568-7460 Fax: +81-(0)82-568-7465
<b>Kyushu Branch Office</b>	1-10-30 Sanno, Hakata-ku, Fukuoka-shi, Fukuoka 812-0015 Tel: +81-(0)92-441-2505 Fax: +81-(0)92-471-6600
<b>Robot Div. (Manufacturing and Development Center)</b>	1-1-1 Fujikoshi-Honmachi, Toyama 930-8511 Tel: +81-(0)76-423-5135 Fax: +81-(0)76-493-5251
<b>International Sales Division</b>	Tel: +81-(0)76-456-2223 Fax: +81-(0)76-493-5251

<b>NACHI Kanto Co., Ltd.</b>	Shiodome Sumitomo Bldg. 17F, 1-9-2 Higashi-Shinbashi, Minato-ku, Tokyo 105-0021 Tel: +81-(0)3-5568-5190 Fax: +81-(0)3-5568-5195
<b>NACHI Kansai Co., Ltd.</b>	Sumitomo Nakanoshima Bldg. 5F, 3-2-18 Nakanoshima, Kita-ku, Osaka 530-0005 Tel: +81-(0)6-7178-2200 Fax: +81-(0)6-7178-2201
<b>NACHI Tokai Co., Ltd.</b>	Nachi Nagoya Bldg., 2-120-3 Takayashiro, Meitou-ku, Nagoya 465-0095 Tel: +81-(0)52-769-6911 Fax: +81-(0)52-769-6913
<b>NACHI-TOKIWA CORP.</b>	Shiodome Sumitomo Bldg. 17F, 1-9-2 Higashi-Shinbashi, Minato-ku, Tokyo 105-0021 Tel: +81-(0)3-6252-3677 Fax: +81-(0)3-6252-3678

## 日本国内服务基地

### NACHI Robot Engineering Co., Ltd.

<b>Head Office</b>	Shiodome Sumitomo Bldg. 17F, 1-9-2 Higashi-Shinbashi, Minato-ku, Tokyo 105-0021 Tel: +81-(0)3-5568-5180 Fax: +81-(0)3-5568-5185
<b>North Kanto Center</b>	14-10 Nishi-Shinmachi, Ota-shi, Gunma 373-0847 Tel: +81-(0)276-33-7888 Fax: +81-(0)276-33-7885
<b>Tohoku Service Office</b>	4-7-7 Izumi-Chuo, Izumi-ku, Sendai-shi, Miyagi 981-3133 Tel: +81-(0)22-346-0605 Fax: +81-(0)22-776-6220
<b>Western Kanto Center</b>	2696-15 Hayakawa, Ayase-shi, Kanagawa 252-1123 Tel: +81-(0)467-71-5115 Fax: +81-(0)467-71-6441
<b>Nagoya Center</b>	6-13-1 Kakimoto-cho, Toyota-shi, Aichi 471-0855 Tel: +81-(0)565-29-5811 Fax: +81-(0)565-27-2464
<b>Tokai Service Office</b>	1-20-17 Ebisuka, Naka-ku, Hamamatsu 432-8033 Tel: +81-(0)53-454-4160 Fax: +81-(0)53-454-4845
<b>Osaka Center</b>	4-1-1 Hino, Daito-shi, Osaka 574-0062 Tel: +81-(0)72-806-3381 Fax: +81-(0)72-806-3382
<b>Hiroshima Center</b>	3-2-11 Shinonome, Minami-ku, Hiroshima 734-0022 Tel: +81-(0)82-284-5175 Fax: +81-(0)82-284-5230
<b>Okayama Service Office</b>	293-1 Monde, Soja-shi, Okayama 719-1156 Tel: +81-(0)866-90-3407 Fax: +81-(0)866-90-3408
<b>Kyushu Center</b>	1-22 Torigoe-cho, Kanda-machi, Miyako-gun, Fukuoka 800-0304 Tel: +81-(0)93-434-9133 Fax: +81-(0)93-434-9144
<b>Hokuriku Center</b>	253-1 Yamamuro, Toyama 939-8006 Tel: +81-(0)76-423-6283 Fax: +81-(0)76-493-5391





### 安全上的注意事项

- 为了安全并有效地使用机器人，请务必首先阅读所有有关机器人的操作说明书与附属文档，并在掌握机械的知识，安全信息以及所有使用注意事项后操作机器人。
- 为了预先理解机器人带来的危险特性，安全使用机器人，有必要预先接受法定的培训课程。在没有充分掌握机器人的知识时，错误地操作或维护机器人有可能发生操作者以及其他周围工作人员发生轻伤或财物损伤事故，甚至于发生人员死亡或负重伤事故。
- 此书所刊登照片及图像仅供于参考，是为了便于说明机器人机能用的，资料中省略了像法定要求的必要的围栏等安全设施的图示，与实际使用机器人时的配置是不一致的。
- 此书所记载的机器人的外观、规格等如需改良而变更时，恕不另行通知。

CATALOG NO.	R7001C-6
-------------	----------

2014.09.V-ABE-ABE.S