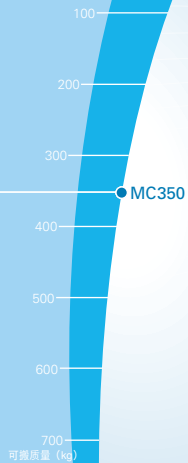


重物搬运装卸机器人 可搬350kg重物

MC350



高速动作

- 通过本体的高刚性和轻型化实现最高速度级别。
- 和以往机型相比循环时间有10%的改善。

紧凑化

- 无连杆的紧凑机身，使狭窄区域也可以安防。

最适于搬运用途

- 用充裕的手腕能力轻松地搬运大型工件。
- 前后、上下均可按照最大级数的动作范围来应对各种搬运用途。

MC350

◆ 本体规格

项目		规格	
机器人类型号		MC350-01	
结构		关节形	
自由度		6	
驱动方式		AC伺服方式	
最大动作范围	臂	J1 旋回	$\pm 3.14\text{rad}(\pm 180^\circ)$
		J2 前后	$+0.70\sim-1.75\text{rad}(+40^\circ\sim-100^\circ)$
		J3 上下	$+2.27\sim-3.14\text{rad}(+130^\circ\sim-180^\circ)$
	手腕	J4 回转2	$\pm 6.28\text{rad}(\pm 360^\circ)$
		J5 弯曲	$\pm 2.18\text{rad}(\pm 125^\circ)$
		J6 回转1	$\pm 6.28\text{rad}(\pm 360^\circ)$
最大速度	臂	J1 旋回	$1.83\text{rad/s}(105^\circ/\text{s})$
		J2 前后	$1.66\text{rad/s}(95^\circ/\text{s})$
		J3 上下	$1.66\text{rad/s}(95^\circ/\text{s})$
	手腕	J4 回转2	$1.92\text{rad/s}(110^\circ/\text{s})$
		J5 弯曲	$1.92\text{rad/s}(110^\circ/\text{s})$
		J6 回转1	$3.14\text{rad/s}(180^\circ/\text{s})$
可搬质量		手腕部	350kg
		第1旋臂 ^{※1}	最大50kg
容许静负荷扭矩		J4 回转2	$2750\text{N}\cdot\text{m}$
		J5 弯曲	$2750\text{N}\cdot\text{m}$
		J6 回转1	$1235\text{N}\cdot\text{m}$
		J4 回转2	$400\text{kg}\cdot\text{m}^2$
容许最大惯性力矩 ^{※2}		J5 弯曲	$400\text{kg}\cdot\text{m}^2$
		J6 回转1	$250\text{kg}\cdot\text{m}^2$
		位置反复精度 ^{※3}	
周围温度		$0\sim 45^\circ\text{C}$	
周围湿度		20~85%RH(无结露)	
振动值		0.5G以下	
设置条件		地面安装、标高1,000m以下	
本体质量		1620kg	

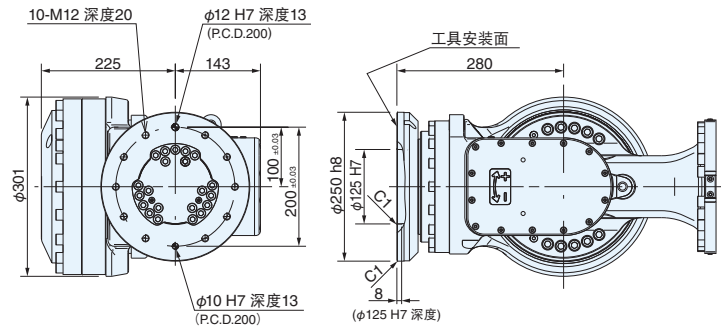
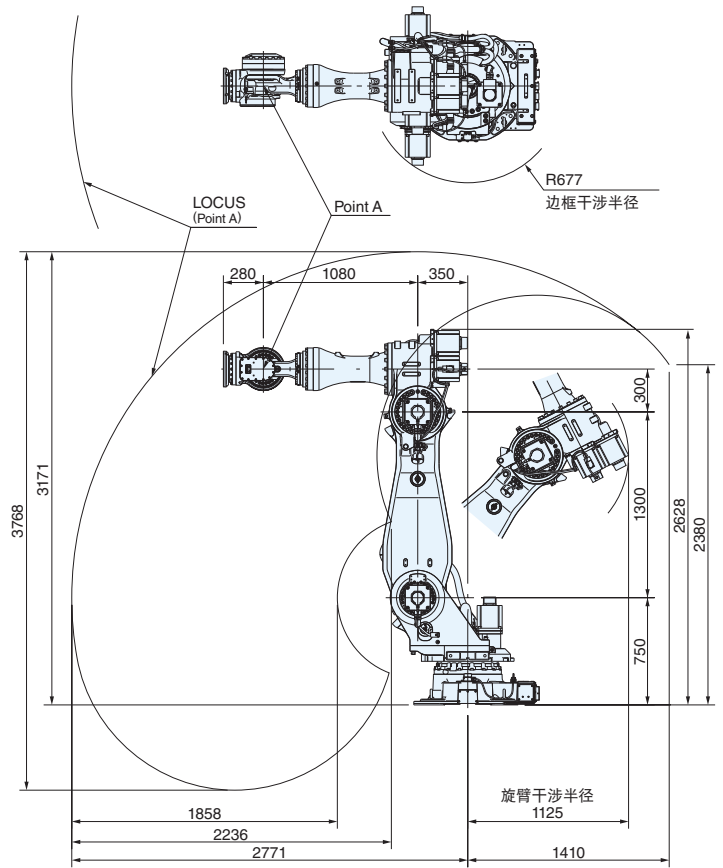
1[rad] = 180/π[°], 1[N·m] = 1/9.8[kgf·m]

※1: 第1手臂部负荷根据安装位置、手腕负荷重量而变化。

※2: 手腕容许惯性力矩因手腕负荷条件而不同, 请注意。

※3: 以JIS B 8432为依据。

◆ 外形尺寸及动作范围



●本产品的额定功率、规格、外部尺寸等如需改良而变更, 恕不另行通告。

●如果本产品的最后使用者与军事相关, 或用于兵器等的制造, 可能成为“外汇及国际贸易管理法”规定的出口限制的对象。出口时, 请进行充分的审查和办理所需的出口手续。

那智不二越(上海)贸易有限公司

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

NACHI-FUJIKOSHI CORP.

Tokyo Head Office
Shiodome Sumitomo Bldg. 17F 1-9-2 Higashi-shinbashi, Minato-ku, Tokyo 105-0021, JAPAN
Tel: +81-(0)3-5568-5245 Fax: +81-(0)3-5568-5236
Toyama Head Office
1-1-1 Fujikoshi-Honmachi, Toyama 930-8511, JAPAN
Tel: +81-(0)76-423-5111 Fax: +81-(0)76-493-5211

CATALOG NO. R7309C

2012.06.X-ABE-ABE.S