

仕様一覧表

項目			M-900iA/350	M-900iA/260L
座標形式			多関節型ロボット	
制御軸数			6軸 (J1,J2,J3,J4,J5,J6)	
設置形式 (注1)			床置き、天吊 (傾斜角)	
動作範囲	J1軸		360° (6.28rad)	360° (6.28rad)
	J2軸		150° (2.62rad)	150° (2.62rad)
	J3軸		223.4° (3.90rad)	211.28° (3.69rad)
	J4軸		720° (12.57rad)	720° (12.57rad)
	J5軸		250° (4.36rad)	250° (4.36rad)
	J6軸		720° (12.57rad)	720° (12.57rad)
最大動作速度	J1軸		100° /s (1.75rad/s)	100° /s (1.75rad/s)
	J2軸		95° /s (1.66rad/s)	105° /s (1.83rad/s)
	J3軸		95° /s (1.66rad/s)	95° /s (1.66rad/s)
	J4軸		105° /s (1.83rad/s)	120° /s (2.09rad/s)
	J5軸		105° /s (1.83rad/s)	120° /s (2.09rad/s)
	J6軸		170° /s (2.97rad/s)	200° /s (3.49rad/s)
可搬質量	手首部		350kg	260kg
	J3軸アーム上		25kg	25kg
	J2軸ベース上		550kg	550kg
手首部許容負荷 モーメント	J4		1960N・m (200kgf・m)	1666N・m (170kgf・m)
	J5		1960N・m (200kgf・m)	1666N・m (170kgf・m)
	J6		891.8N・m (91kgf・m)	715.4N・m (73kgf・m)
手首部許容負荷 イナーシャ	J4	標準イナーシャ モード	235.2kg・m ² (2400kgf・cm・s ²)	188.2kg・m ² (1920kgf・cm・s ²)
		高イナーシャ モード	392kg・m ² (4000kgf・cm・s ²)	313.6kg・m ² (3200kgf・cm・s ²)
	J5	標準イナーシャ モード	235.2kg・m ² (2400kgf・cm・s ²)	188.2kg・m ² (1920kgf・cm・s ²)
		高イナーシャ モード	392kg・m ² (4000kgf・cm・s ²)	313.6kg・m ² (3200kgf・cm・s ²)
	J6	標準イナーシャ モード	156.8kg・m ² (1600kgf・cm・s ²)	117.6kg・m ² (1200kgf・cm・s ²)
		高イナーシャ モード	352.8kg・m ² (3600kgf・cm・s ²)	225.4kg・m ² (2300kgf・cm・s ²)
駆動方式			ACサーボモータによる電気サーボ駆動	
位置繰り返し精度			±0.3mm	
ロボット機構部質量			約1720kg	約1800kg
騒音レベル (注2)			76.3dB	
設置条件			周囲温度：0～45℃ 周囲湿度：通常 75%RH以下 (結露しないこと) 短期 (1ヶ月以内) 95%RH以下 許容高度：海拔1000m以下 振動値：0.5G(4.9m/s ²)以下	

注1) () 内の設置条件では、J1軸、J2軸の動作範囲に制限が付きます。

注2) この値は、ISO11201 (EN31201) に従って計測したA荷重等価騒音レベルです。

計測は、下記の条件で行っております。

- 最大負荷、最大速度
- 自動運転 (AUTOモード)