

取出口オプション
Robot Option

姿勢サーボ機構 (水平・垂直／旋回) WRIST SERVO MECHANISM (VER.- HOR./ ROTATION)

対象機種 **HRXⅢ-100~850 i/b シリーズ**
Applicable Robots **HRXⅢ-100~850 i/b Series**



特長 Features

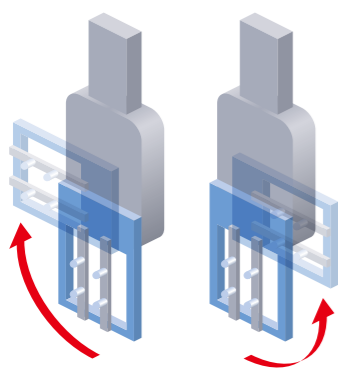
水平・垂直及び旋回をサーボ駆動にて制御する事により、特殊形状製品における取り出しやアンダーカット、また、カメラ検査やストック、ゲートカット等の2次工程との連動を飛躍的に効率アップできます。

Horizontal, vertical, and rotational motions are servo controlled to drastically increase efficiency in removal of unusually shaped parts, undercut, and hand-off to a downstream camera station, box filling system, and degater.

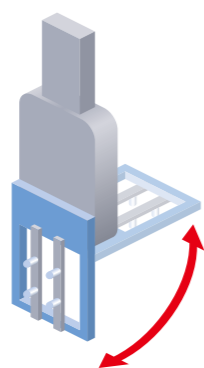
姿勢サーボ動作のご紹介 Introduction of Servo Wrist Operation

- **Ryタイプ** Rx動作+ Ry動作の2軸姿勢サーボ
- **Rzタイプ** Rx動作+ Rz動作の2軸姿勢サーボ
- **Ry Type** 2-axes wrist serve of Rx and Ry
- **Rz Type** 2-axes wrist serve of Rx and Rz

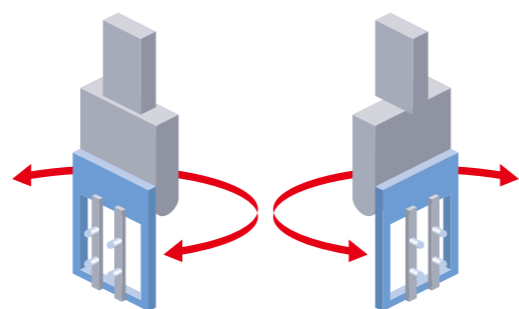
Ry動作
Ry operation



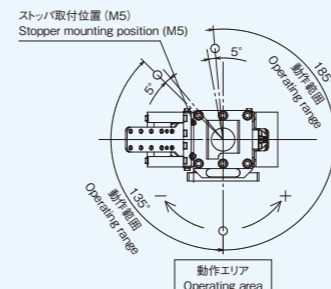
Rx動作
Rx operation



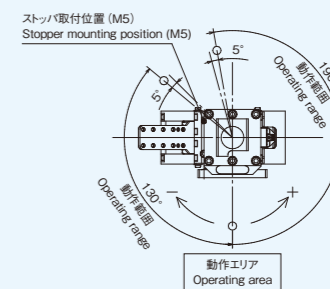
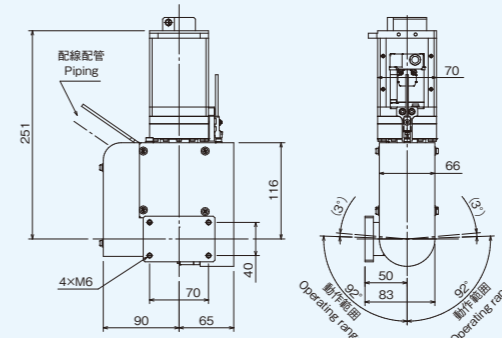
Rz動作
Rz operation



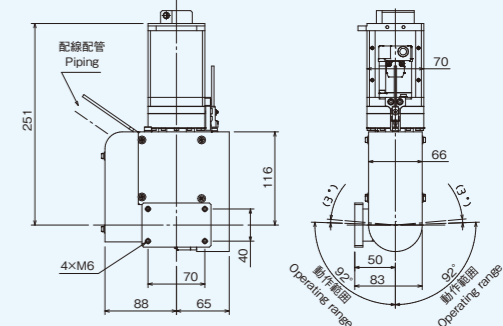
Rz 2軸姿勢 (100~350シリーズ) Rz Type (100~350 Series)



Rz 7kg 姿勢 Rz 7kg Wrist



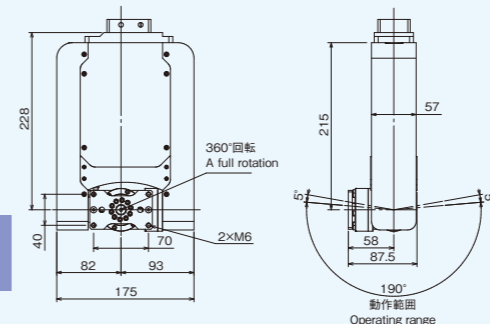
Rz 12kg 姿勢 Rz 12kg Wrist



	Rz 7kg 姿勢 Rz 7kg Wrist	Rz 12kg 姿勢 (高トルク仕様) Rz 12kg Wrist (high torque)
可搬重量 Payload (kg)	7	12
Rx軸 動作角度 Rx-axis Angle (°)	184	184
Rz軸 動作角度 Rz-axis Angle (°)	320	320
Rx軸 最高速度 Rx-axis Maximum Speed (deg/sec)	153	93
Rz軸 最高速度 Rz-axis Maximum Speed (deg/sec)	240	200
Rx軸 定格出力 Rx-axis Rated Power (Nm)	12.5	20.4
Rz軸 定格出力 Rz-axis Rated Power (Nm)	8.0	9.5
Rx軸 許容最大トルク※ Rx-axis Maximum Torque ※ (Nm)	32	63
Rz軸 許容最大トルク※ Rz-axis Maximum Torque ※ (Nm)	63	96

※起動・停止時に許容する最大値 ※ Acceptable maximum torque when the robot is powered on and off.

Ry 2軸姿勢 (100~350シリーズ) Ry Type (100~350 Series)



Ry 7kg 姿勢 Ry 7kg Wrist

	Ry 7kg 姿勢 Ry 7kg Wrist	Ry 12kg 姿勢 (高トルク仕様) Ry 12kg Wrist (high torque)
可搬重量 Payload (kg)	7	12
Rx軸 動作角度 Rx-axis Angle (°)	190	190
Ry軸 動作角度 Ry-axis Angle (°)	360	360
Rx軸 最高速度 Rx-axis Maximum Speed (deg/sec)	153	93
Ry軸 最高速度 Ry-axis Maximum Speed (deg/sec)	305	93
Rx軸 定格出力 Rx-axis Rated Power (Nm)	12.5	20.4
Ry軸 定格出力 Ry-axis Rated Power (Nm)	6.2	20.4
Rx軸 許容最大トルク※ Rx-axis Maximum Torque ※ (Nm)	32	63
Ry軸 許容最大トルク※ Ry-axis Maximum Torque ※ (Nm)	23	63

※起動・停止時に許容する最大値 ※ Acceptable maximum torque when the robot is powered on and off.

Ry 12kg 姿勢 Ry 12kg Wrist

