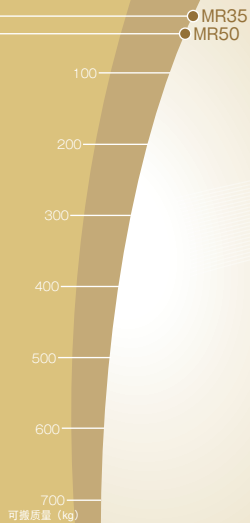


动作自如的7轴“腕”机器人

Flexible motion "Arm" robot with 7-axes

MR35/50



采用能做更复杂动作的7轴结构

- 可适用于先前的6轴结构所无法实现的在狭窄空间及有障碍物的场所下使用！

更高的环境适应性

- 标准型号的本体、手腕部共同支持IP67。
在多种环境条件下，都能通过机器人大大提高生产率。

7-axes structure

- Automation with robot can be possible without enough space.

Harsh production environment

- The new MR (35/50kg) has a std.IP67.
Available IP ratings make the MR Series ideal for various applications that include harsh environments that previously required expensive robot covers.



MR35/50

◆ 本体规格

Robot specifications

项目 Item	规格 Specifications	
机器人类型 Robot model	MR35-01	MR50-01
结构 Construction	关节形 Articulated construction	
自由度 Number of axes	7	
驱动方式 Drive system	AC伺服方式 AC servo system	
最大动作范围 Max. operating area	J1	±2.88rad(±165°)
	J2	+0.96~-2.09rad(+55~-120°)
	J3	+2.44~-2.55rad(+140~-146°)
	J4	±6.28rad(±360°)
	J5	±2.18rad(±125°)
	J6	±7.84rad(±450°)
	J7	±3.32rad(±190°)
最大速度 Max. speed	J1	3.14rad/s(180°/s) 3.05rad/s(175°/s)
	J2	3.05rad/s(175°/s) 2.44rad/s(140°/s)
	J3	3.14rad/s(180°/s) 2.88rad/s(165°/s)
	J4	5.32rad/s(305°/s) 4.45rad/s(255°/s)
	J5	5.32rad/s(305°/s) 4.45rad/s(255°/s)
	J6	7.33rad/s(420°/s) 6.46rad/s(370°/s)
	J7	2.27rad/s(130°/s)
可搬质量 Payload	手腕部 Wrist	35kg 50kg
	前臂部 Forearm	15kg
手腕容许静负荷扭矩 Allowable static load torque for wrist	J4	160N·m 210N·m
	J5	160N·m 210N·m
	J6	90N·m 130N·m
手腕容许最大惯性力矩 ^{※1} Allowable moment of inertia for wrist ^{※1}	J4	16kg·m ² 30kg·m ²
	J5	16kg·m ² 30kg·m ²
	J6	5kg·m ² 12kg·m ²
位置反复精度 ^{※2} Position repeat accuracy ^{※2}	±0.07mm	
最高使用空气压力 Maximum working air pressure	0.49MPa (5.0kgf/cm ²) 以下 0.49MPa (5.0kgf/cm ²) or less	
周围温度 Ambient temperature	0~45°C	
设置条件 ^{※3} Installation ^{※3}	地面安装 Floor mounted	
耐环境性 ^{※4} Environmental resistance ^{※4}	本体部 Body	相当于IP67 (防尘防滴) Meets the IP67 standard (for dust and waterproofing)
	手腕部 Wrist	相当于IP67 (防尘防滴) Meets the IP67 standard (for dust and waterproofing)
本体质量 Robot mass	745kg	

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

※1: 手腕容许惯性力矩因手腕负荷条件而不同, 请注意。

※2: 以JIS B 8432为依据。

※3: 悬吊安装、壁挂安装、倾斜设置是选项。

※4: 不可使用有机溶剂、酸、碱、氟系、汽油系切削液等使密封部件劣化的液体。

※1: Note that wrist moment of inertia varies depending on wrist load conditions.

※2: JIS B 8432 compliant.


※3: Inverted, wall, and inclined installations are options.

※4: Fluids that corrode the seal material, such as organic solvents, acids, alkalis, salts, and petroleum-based cutting fluids, cannot be used.

◆ 动作事例


Operating Case

使用MR50的装载系统例
Example loading system using the MR50



确保机床正面的空间!
维护作业性能优异!
We've provided space in front of the machine for easier maintenance!

使用以往的机器人的情形
When using conventional robots



机器人占据机床的正面
Robot installed in front of the machine

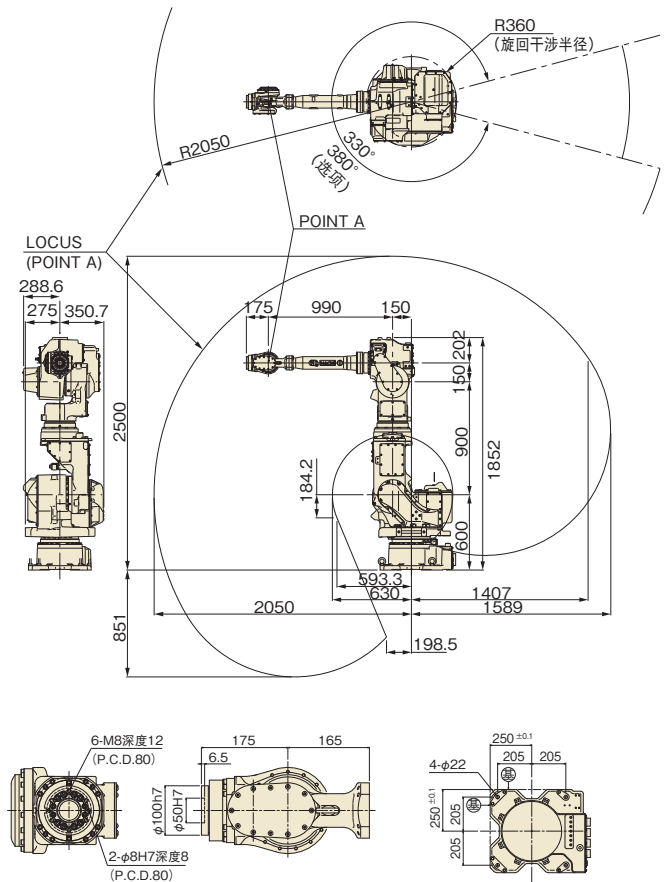
●本册中的数据均来源于不二越内部实验, 于特定测试环境下所得(请见各项具体说明)。

●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。

◆ 外形尺寸及动作范围

Exterior dimensions and operating envelope



那智不二越(上海)贸易有限公司

上海市嘉定区 马陆镇丰茂路258号易通工业园 邮编201801

电话: 021-6915-2200 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.

R7331C

2011.11.V-ABE-ABE