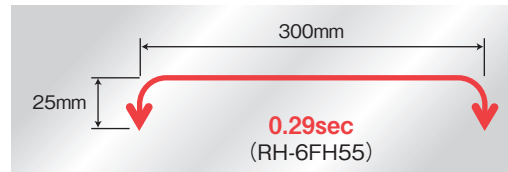


MELFA

RH-6FH35
RH-6FH45
RH-6FH55

水平6kg
タイプ

RH-6FH35
RH-6FH45
RH-6FH55



高剛性アームと最新のサーボ制御で高速・高精度・高デューティ動作を追求した水平多関節型ロボットです。高速動作が要求される小物部品の搬送から高精度が要求される組立作業など幅広い分野に対応します。

■クラス最高の高速動作

【XY合成 :8300mm/s】

【J4 (θ軸) :2400deg/s】

■標準サイクルタイム

【0.29s (RH-6FH55)】

■旋回軸動作範囲 ±170度

■環境仕様【標準:IP20、オイルミスト:IP65、クリーン:ISOクラス3】

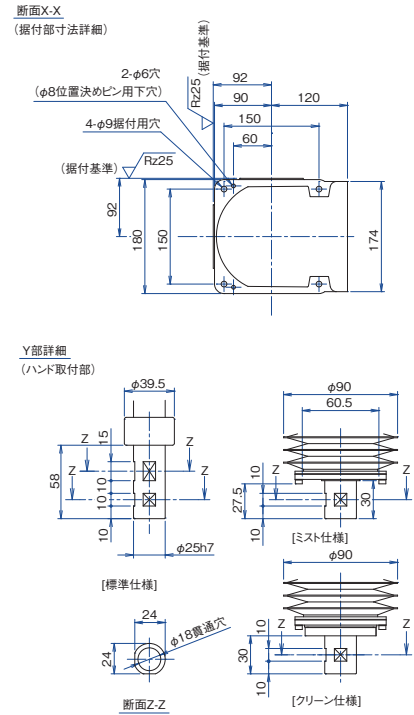
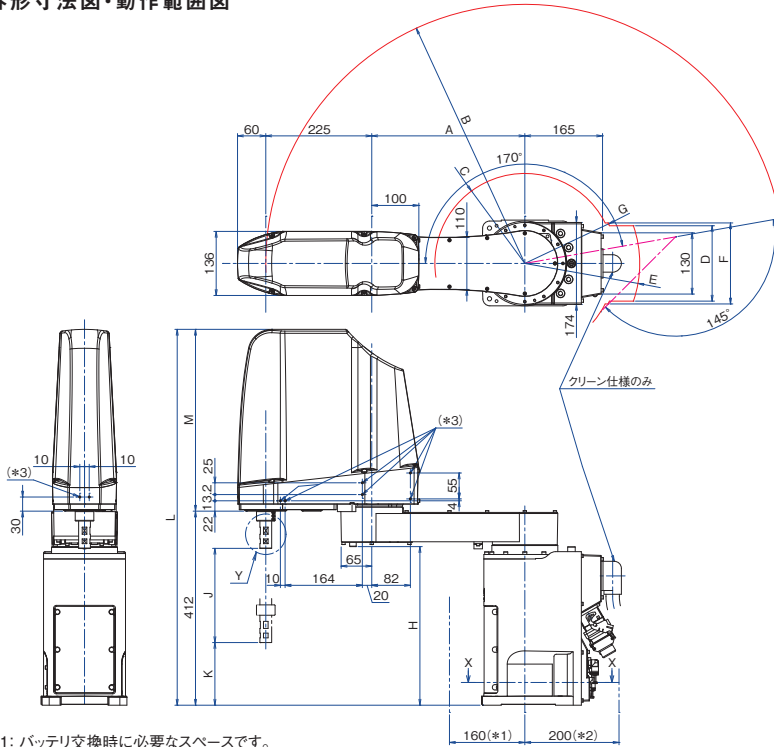
■各種規格への適合

欧州機械指令 (CE) へ対応します。規格対応は特殊機ですので、検討時にご相談ください。

仕様

| 型式 | | 単位 | RH-6FH35XX/M/C | RH-6FH45XX/M/C | RH-6FH55XX/M/C |
|-------------|--------|------------------|---|----------------|----------------|
| 環境仕様 | | | 標準 / オイルミスト / クリーン | | |
| 保護等級 *1 | | | IP20 / IP65 *6 / ISOクラス3 *7 | | |
| 据付姿勢 | | | 床置き | | |
| 構造 | | | 水平多関節形 | | |
| 動作自由度 | | | 4 | | |
| 駆動方式 | | | ACサーボモータ | | |
| 位置検出式 | | | アブソリュートエンコーダ | | |
| 可搬質量 | | kg | 最大6 (定格3) | | |
| アーム長 | N01アーム | mm | 125 | 225 | 325 |
| | N02アーム | | | 225 | |
| 最大リーチ半径 | | mm | 350 | 450 | 550 |
| 動作範囲 | J1 | 度 | 340 (±170) | | |
| | J2 | 度 | 290 (±145) | | |
| | J3 (Z) | mm | xx=20:200 / xx=34:340 | | |
| | J4 (θ) | 度 | 720 (±360) | | |
| 最大速度 | J1 | 度/s | 400 | | |
| | J2 | 度/s | 670 | | |
| | J3 (Z) | mm/s | 2400 | | |
| | J4 (θ) | 度/s | 2500 | | |
| 最大合成速度 *2 | | mm/sec | 6900 | 7600 | 8300 |
| サイクルタイム *3 | | sec | 0.29 | | |
| 位置繰り返し精度 | X-Y合成 | mm | ±0.010 | ±0.010 | ±0.012 |
| | J3 (Z) | | | ±0.01 | |
| | J4 (θ) | | | ±0.004 | |
| 周囲温度 | | ℃ | 0~40 | | |
| 本体質量 | | kg | 36 | 36 | 37 |
| 許容イナーシャ | 定格 | kgm ² | 0.01 | | |
| | 最大 | | 0.12 | | |
| ツール配線 | | | ハンド入力8点 / 出力8点 (計20芯) 多機能ハンド専用信号線 (2芯 + 電源線2芯) LAN×1 (100BASE-TX) (8芯) *4 | | |
| ツールエア配管 | | | 1次:φ6×2本 2次:φ4×8本 | | |
| 機器間ケーブル | | | 5m (両端コネクタ接続) | | |
| 接続コントローラ *5 | | | CR750-D / Q, CR751-D / Q | | |

▶ 外形寸法図・動作範囲図



- *1: バッテリー交換時に必要なスペースです。
- *2: 機器間ケーブルの脱着に必要なスペースです。
- *3: ユーザ配線配管固定用のネジ穴 (M4、深さ6mm) です。(NO.2アーム両側面に各6ヶ所、前面に2ヶ所)

変化寸法

| ロボットシリーズ | A | B | C | D | E | F | G | H | J | K | L | M |
|---------------|-----|------|------|-----|------|-----|------|-----|-----|-----|-----|-----|
| RH-6FH3520 | 125 | R350 | R142 | 210 | R253 | 220 | R174 | 342 | 200 | 133 | 798 | 386 |
| RH-6FH3520M/C | 125 | R350 | R142 | 224 | R253 | 268 | R196 | 342 | 200 | 133 | 798 | 386 |
| RH-6FH3534 | 125 | R350 | R142 | 210 | R253 | 220 | R174 | 342 | 340 | -7 | 938 | 526 |
| RH-6FH3534M/C | 125 | R350 | R142 | 224 | R253 | 268 | R196 | 342 | 340 | -43 | 938 | 526 |
| RH-6FH4520 | 225 | R450 | R135 | 210 | R253 | 220 | R174 | 337 | 200 | 133 | 798 | 386 |
| RH-6FH4520M/C | 225 | R450 | R135 | 224 | R253 | 268 | R197 | 337 | 200 | 133 | 798 | 386 |
| RH-6FH4534 | 225 | R450 | R135 | 210 | R253 | 220 | R174 | 337 | 340 | -7 | 938 | 526 |
| RH-6FH4534M/C | 225 | R450 | R135 | 224 | R253 | 268 | R197 | 337 | 340 | -43 | 938 | 526 |
| RH-6FH5520 | 325 | R550 | R191 | 160 | R244 | 172 | R197 | 337 | 200 | 133 | 798 | 386 |
| RH-6FH5520C | 325 | R550 | R191 | 160 | R253 | 259 | R222 | 337 | 200 | 133 | 798 | 386 |
| RH-6FH5520M | 325 | R550 | R191 | 160 | R244 | 259 | R222 | 337 | 200 | 133 | 798 | 386 |
| RH-6FH5534 | 325 | R550 | R191 | 160 | R244 | 172 | R197 | 337 | 340 | -7 | 938 | 526 |
| RH-6FH5534C | 325 | R550 | R191 | 160 | R253 | 259 | R222 | 337 | 340 | -43 | 938 | 526 |
| RH-6FH5534M | 325 | R550 | R191 | 160 | R244 | 259 | R222 | 337 | 340 | -43 | 938 | 526 |

RH-6FH5520-D

- ロボット構造
RH:水平多関節型
- 可搬質量
6:6kg
- シリーズ名
FH:Fシリーズ
- アーム長
35:350mm
45:450mm
55:550mm

- コントローラ型式
D:CR750-D
Q:CR750-Q
1D:CR751-D
1Q:CR751-Q
- 本体環境仕様
無記:一般環境仕様
M:オイルミスト仕様
C:クリーン仕様
- 上下ストローク
20:200mm
34:340mm

- *1: RH-6FHの耐環境仕様(M:オイルミスト仕様、C:クリーン仕様)は、工場出荷時特殊仕様品です。
- *2: J1、J2、J4軸の合成時の値です。
- *3: 可搬質量2kg時の値です。ワークの位置決め精度等が必要な場合や動作位置によってサイクルタイムが増加することがあります。(サイクルタイムは、上下25mm、水平300mmの往復動作)
- *4: 従来機にあった予備線(0.2sq 4ペア線)としてのご使用も可能です。
- *5: コントローラは用途に合わせていずれかを選択ください。CR750-D:スタンドアロンタイプ、CR750-Q:iQ Platform対応タイプ。
なお、オイルミスト仕様コントローラには、コントローラ保護BOX(CR750-MB)が添付され、型式に“-SM”が付加されます。
ご要望の場合は、販売店へお問い合わせください。
- *6: お客様でご使用になる油の特性によっては、耐環境性能が確保できない場合がありますので販売店にご相談ください。またジャバラ部への直接噴流はのぞきません。
- *7: クリーン度の保護はクリーンルームのダウンフロー-0.3m/sとロボット内部吸引が条件となります。吸引用にφ8の継手をベース後部に用意しています。