

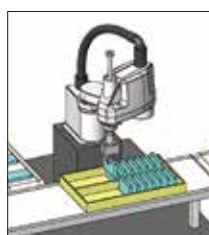
紧凑型高性能四轴机器人

RH-3CH/6CH60/6CH70

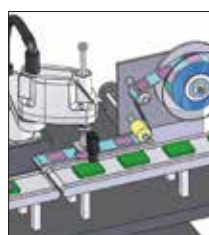
特征

- 手臂紧凑, 节省空间
J3(Z)轴方向高度仅512mm/560mm(3CH/6CH本体)
- 本体轻量化
14kg/17kg/18kg(3CH/6CH6020/6CH7020本体)
- 高速、高性能, 实现高生产效率
节拍时间^{注1} 0.44s/0.41s/0.43s(3CH/6CH6020/6CH7020)
标配:I/O点数 输入32点/输出32点
附加轴控制功能, 最多可控制8个附加轴
- 增加波纹管仕様, 可搬送5kg仕様(RH-3CH)
- 简单操作
通过RT ToolBox2即可进行操作(JOG操作, 点位示教)

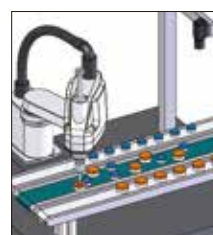
使用示例



取料放料



视觉贴标



追踪搬送



RH-3CH



RH-6CH60



RH-6CH70

规格

可搬运重量			RH-3CH4018	RH-6CH6020	RH-6CH7020
			最大3(额定1) ^{注3}	最大6(额定2)	
臂长	第1	mm	225	325	425
	第2	mm	175	275	
最大动作半径		mm	400	600	700
动作范围	J1	度	264(±132)	264(±132)	
	J2	度	282(±141)	300(±150)	
	J3	mm	180	200	
	J4	度	720(±360)	720(±360)	
重复定位精度	X-Y合成	mm	±0.01	±0.02	
	J3(Z)	mm	±0.01	±0.01	
	J4(θ)	度	±0.01	±0.01	
最大速度	J1	度/sec	720	420	360
	J2	度/sec	720	720	
	J3(Z)	mm/sec	1100	1100	
	J4(θ)	度/sec	2600	2500	
	J1+J2	mm/sec	7200	7800	
节拍时间 ^{注2}		sec	0.44	0.41	0.43
允许惯量	额定	kg·m ²	0.005	0.01	
	最大 ^{注5}	kg·m ²	0.05(0.075)	0.12(0.18)	
本体重量		kg	14	17	18
抓手配线/配管			15点D-sub/Φ6×2、Φ4×1		
控制器			CR751-D	CR751-D	

注1、2 : 搬运重量2kg、MvTune2(高速动作模式时)适用时, 上下25mm、水平300mm往返拱形运动的时间。

保证定位精度、或动作位置不同等情况下, 循环时间有可能会增加。

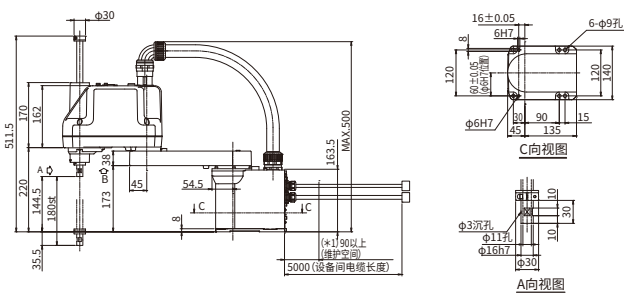
注3 : 有5kg可搬运规格。但使用条件上有一定限制, 详细请参阅规格书。

注4 : 可选配特殊设备间电缆(特殊长度; 耐弯曲规格), 带波纹管仕様。但在动作范围等使用条件上有所限制, 详细请参阅规格书。

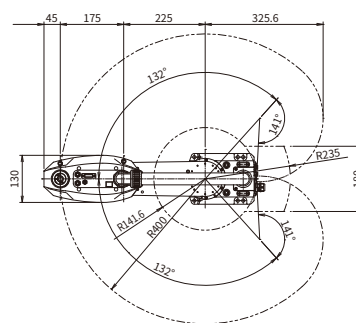
注5 : 括号内为高惯量模式下的值。

外形尺寸

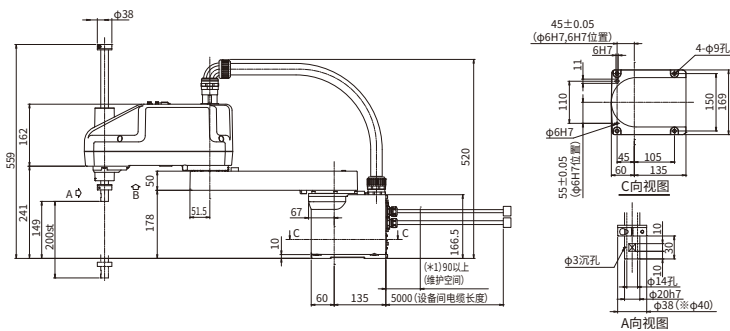
*1:为更换电池时所需的空间,是到设备间电缆的最小弯曲半径为止的距离。



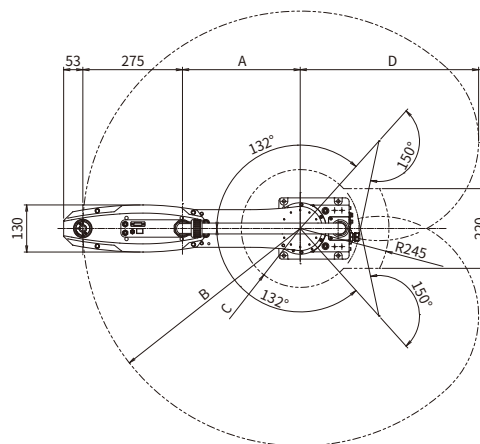
RH-3CH4018 外形尺寸图



RH-3CH4018 动作范围图



RH-6CH6020/7020 外形尺寸图



RH-6CH6020/7020 动作范围图

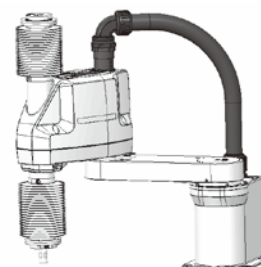
●变化尺寸表

机型	A	B	C	D
RH-6CH6020	325	R600	R162.6	492.5
RH-6CH7020	425	R700	R232	559.4

●选件:特殊设备间电缆

规格	长度	型号
常规	3m	1F-03UCBL-04
	10m	1F-10UCBL-04
	15m	1F-15UCBL-04
	20m	1F-20UCBL-04

规格	长度	型号
耐弯曲	10m	1F-10LUCBL-04
	15m	1F-15LUCBL-04
	20m	1F-20LUCBL-04



波纹套管仕様
(包装時の产品搬送等)

三菱电机自动化(中国)有限公司

上海市虹桥路1386号 三菱电机自动化中心 200336

No.1386 Hongqiao Road, Mitsubishi Electric Automation Center, Shanghai, China, 200336

电话: 86-21-2322-3030 传真: 86-21-2322-3000

官网: <http://cn.MitsubishiElectric.com/fa/zh/> 技术支持热线: 400-821-3030

官方微信

