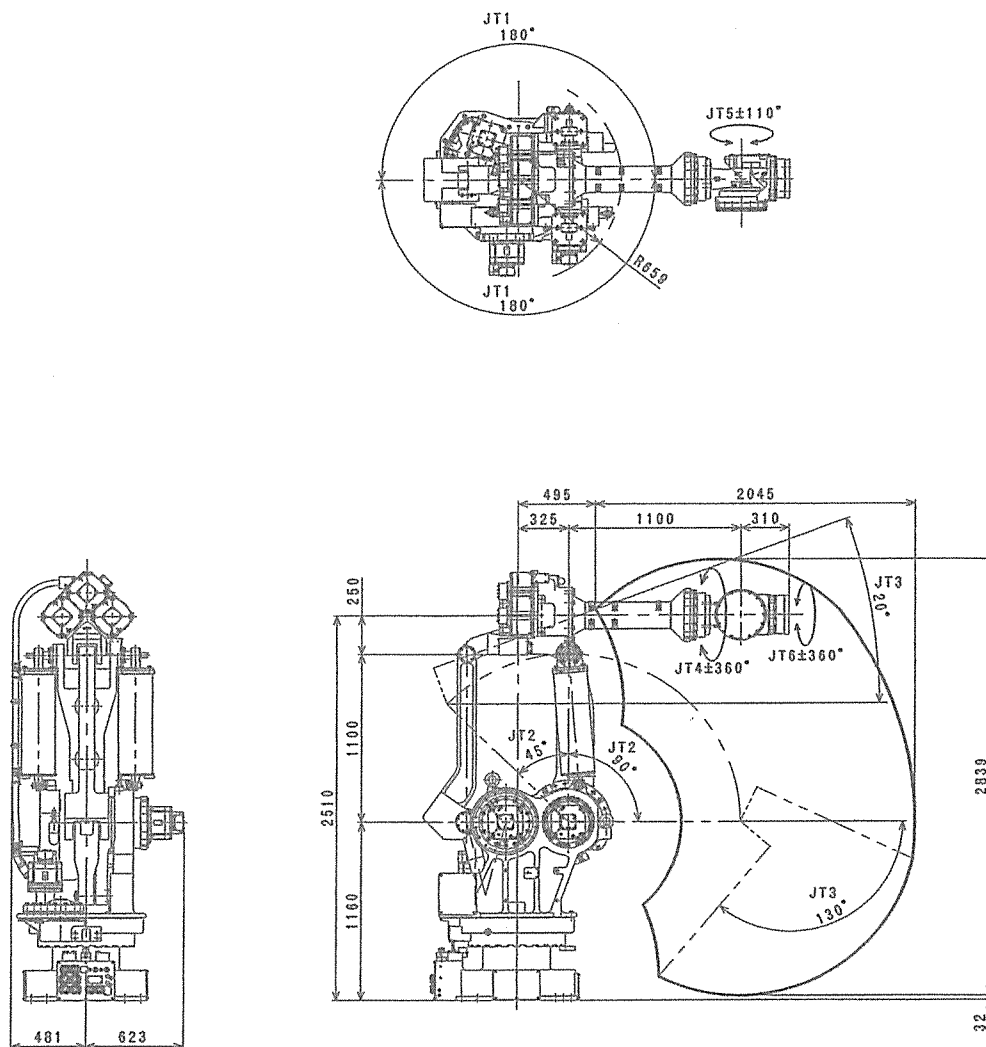


**MX500N**



型式	垂直多関節型		
動作自由度	6		
動作範囲・速度	JT	動作範囲	最高速度
	1	+180°~-180°	80°/s
	2	+90°~-45°	70°/s
	3	+20°~-130°	70°/s
	4	+360°~-360°	80°/s
	5	+110°~-110°	80°/s
6	+360°~-360°	120°/s	
可搬質量	500kg		
手首許容負荷	JT	トルク	慣性モーメント
	4	3,920N・m	400kg・m <sup>2</sup>
	5	3,920N・m	400kg・m <sup>2</sup>
	6	1,960N・m	259kg・m <sup>2</sup>
位置繰返し精度	±0.1mm		
質量	約 2,750kg		
騒音レベル	70dB (A) 以下※1		

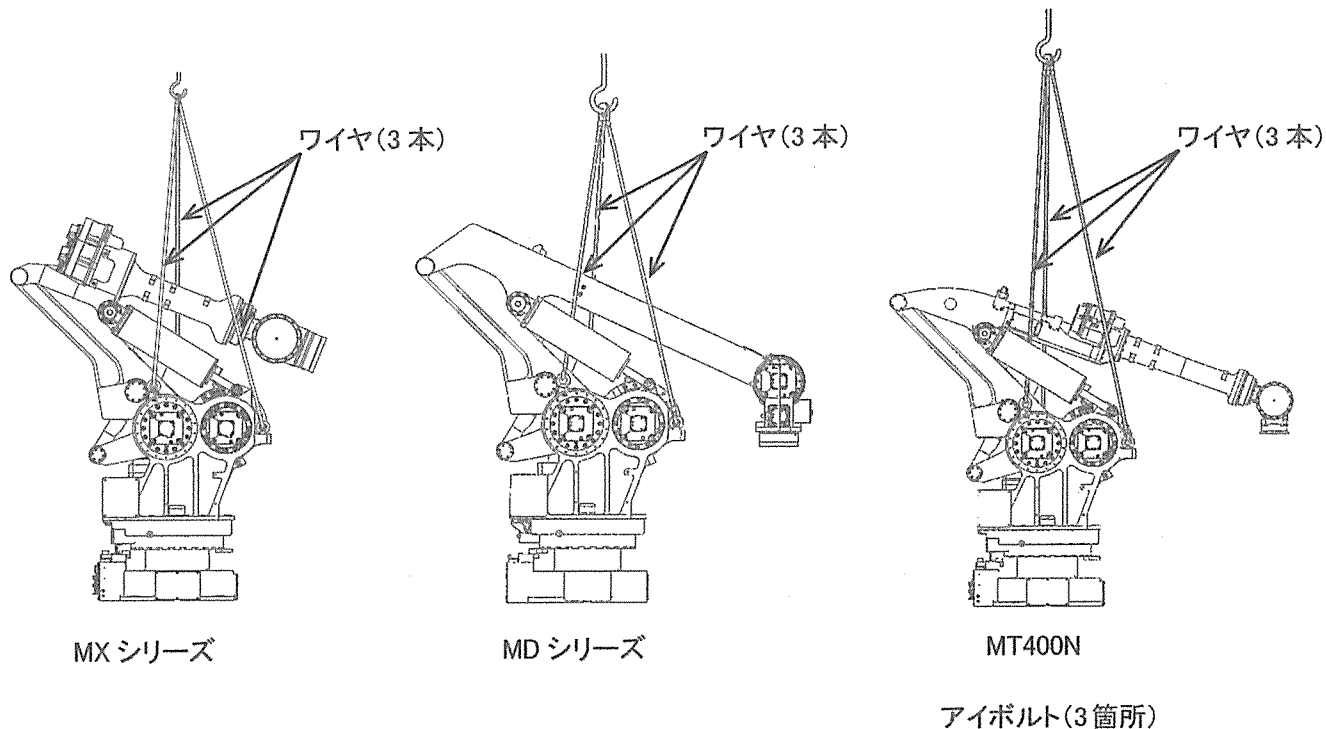
※1 測定条件  
 ロボットは平らな床面に確実に固定されていること。  
 JT1 軸の中心から 4,540mm の地点。

騒音レベルは、状況により異なります。

## 4 運搬方法

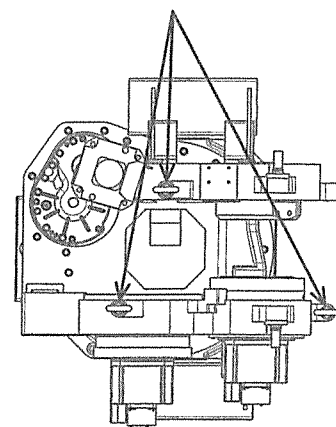
### 4.1 ワイヤ吊りによる運搬方法

運搬用のアイボルトが下図のように 3 箇所ありますので、ここにワイヤを 3 本掛けて吊り上げてください。



アーム各軸の角度を、下表のように設定してください。

機 種		MX シリーズ	MD シリーズ	MT400N
設定角度	JT1	0°	0°	0°
	JT2	-45°	-45°	-135°
	JT3	-20°	-20°	70°
	JT4	0°	0°	0°
	JT5	0°	0°	-70°
	JT6	0°	0°	0°



### ⚠ 注 意

1. アームの姿勢やガン、オプション類の取付状態によっては、吊り上げたときにアームが前傾したり後傾するおそれがありますので、注意してください。
2. 傾いた状態でアームを吊り上げると、何らかのショックでアームが揺れて周囲のものを破損させたり、手首軸のモータやハーネス、配管類にワイヤが引っ掛かるおそれがあります。
3. バランサなどアームの一部にワイヤが引っ掛かる場合は、当て板などで保護してください。

## 4.2 フォークリフトによる運搬方法

フォークリフト用治具として、フォークポケットをオプションで準備しています。アームベース部に取り付けられますので、これを利用してください。

### ！ 注意

1. MX シリーズ、MD シリーズをフォークリフトで運搬するときは、JT2 の姿勢を  $0^{\circ} \sim -45^{\circ}$  にしてください。
2. MT400N をフォークリフトで運搬するときは、JT2 の姿勢を  $-135^{\circ}$  にしてください。
3. フォークリフトのフォークが、フォークポケットを十分貫通していることを必ず確認してください。
4. フォークリフトで運搬中に、凸凹のある路面や傾斜地でバランスを崩して、フォークリフトごと転倒しないように注意してください。

