

## 5 基本仕様

### 5.1 基本仕様一覧

## 5 基本仕様

### 5.1 基本仕様一覧

表 5-1: 基本仕様一覧<sup>1)</sup>

項目	名称	MOTOMAN-MH180
動作形態		垂直多関節形
自由度		6
可搬質量		180 kg
繰り返し位置決め精度 <sup>2)</sup>		±0.2 mm
可動範囲	S 軸 (旋回)	− 180° ~ + 180°
	L 軸 (下腕)	− 60° ~ + 76°
	U 軸 (上腕)	− 147° ~ + 90°
	R 軸 (手首旋回)	− 360° ~ + 360°
	B 軸 (手首振り)	− 130° ~ + 130°
	T 軸 (手首回転)	− 360° ~ + 360°
最大速度	S 軸	2.18 rad/s、125°/s
	L 軸	2.01 rad/s、115°/s
	U 軸	2.18 rad/s、125°/s
	R 軸	3.18 rad/s、182°/s
	B 軸	3.05 rad/s、175°/s
	T 軸	4.63 rad/s、265°/s
許容モーメント <sup>3)</sup>	R 軸	1000 N・m (102 kgf・m)
	B 軸	1000 N・m (102 kgf・m)
	T 軸	618 N・m (63 kgf・m)
許容慣性モーメント (GD <sup>2</sup> /4)	R 軸	90 kg・m <sup>2</sup>
	B 軸	90 kg・m <sup>2</sup>
	T 軸	46.3 kg・m <sup>2</sup>
本体質量		970 kg
保護構造		基本軸部 : IP54 相当 手首軸のみ : IP67 相当
設置環境	温度	0 ~ +45 °C
	湿度	20 ~ 80 %RH (結露しないこと)
	振動加速度	4.9 m/s <sup>2</sup> (0.5 G) 以下
	その他	・ 引火性、腐食性ガス、液体がないこと。 ・ 水、油、粉塵などがかからないこと。 ・ 電氣的ノイズ源が近くにないこと。
電源容量		5.0 kVA
騒音 <sup>4)</sup>		76 dB

1. 本表は SI 単位系で示しています。ただし ( ) 内は重力単位系です。

2. 繰り返し位置決め精度は JIS B8432 に準拠しています。

3. 許容慣性モーメントの詳細については、「6.1 “手首軸の負荷許容値”」を参照してください。

4. ISO6926 に従って測定した値です。

＜測定条件＞

1, 最大負荷、最大速度で測定

2, 測定位置

・ 測定高さ : 床から 1.2m ~ 1.5m の位置

・ 測定対象物から計測器までの距離 : P 点の動作範囲の最大領域より 400mm の地点

## 2 運搬

### 2.1 運搬方法

## 2 運搬



## 注意

- 玉掛け、クレーン作業、フォークリフトの運転など運搬作業は、有資格作業者により行ってください。  
けが、破損のおそれがあります。
- 過度の振動及び衝撃が加わらないように運搬してください。  
精密機械ですので、性能に影響します。

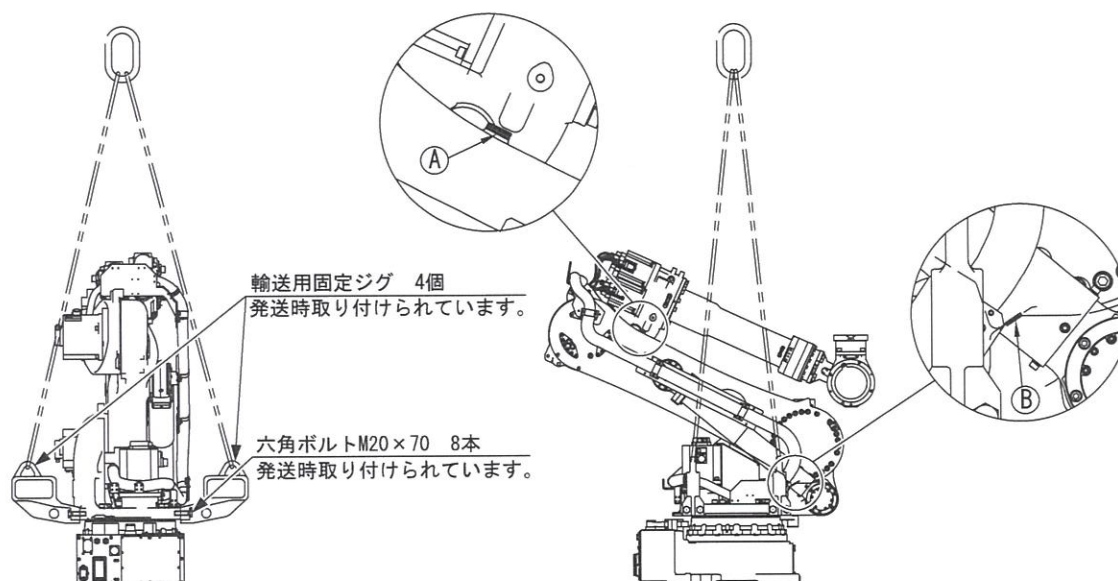
### 2.1 運搬方法

#### 2.1.1 クレーンの使用

マニピュレータの開梱時、移設時の運搬は原則としてクレーンを使用して、4本づり用ワイヤで吊り上げます。

その際、必ずマニピュレータを輸送用固定ジグで固定し、「図2-1 “運搬姿勢”」の姿勢（出荷時の姿勢）で吊り上げてください。

図 2-1: 運搬姿勢



安川電機出荷時の各軸角度及びパルス

軸	S	L	U	R	B	T
角度	0°	-60°	-86°	0°	+116°	0°
パルス	0	-183758	-217225	0	286142	0