

【最新情報】

三菱電機機械手臂RV-12CRL



■■■ 簡潔的設計提升維護性

各軸直結式設計，降低皮帶使用

各軸的驅動傳動採直結式設計，不使用皮帶

(RV-8CRL不包括J4/5軸，RV-12CRL不包括J5軸)

透過簡化機構，提高了傳動效率和可靠性。

此外，透過減少定期皮帶檢查所需的皮帶數量，改善整體維護性。



■■■ 搭配高性能馬達

追求實用性

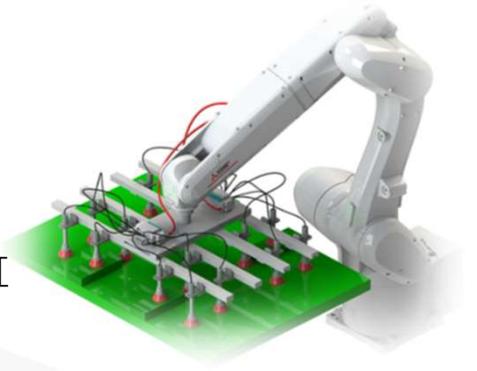
採用無電池馬達，無需定期更換電池。除了提高扭矩特性、精度和響應能力外，它還顯著變得更小、更輕。有助於大幅提升機械手臂的可操作性並使機械手臂更加輕量化。



## 可對應大型夾具

### 對應各種大型夾具

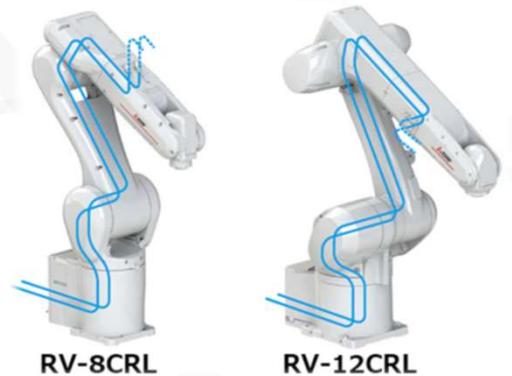
RV-12CRL能承受較大的力矩和慣量，並且具有豐富的輸入/輸出IO點，因此可以安裝大型複雜的夾具，並穩定地搬運大型工件。並且讓須同時控制許多氣壓缸或電磁閥的應用得以實現。



## 配線、配管變簡單

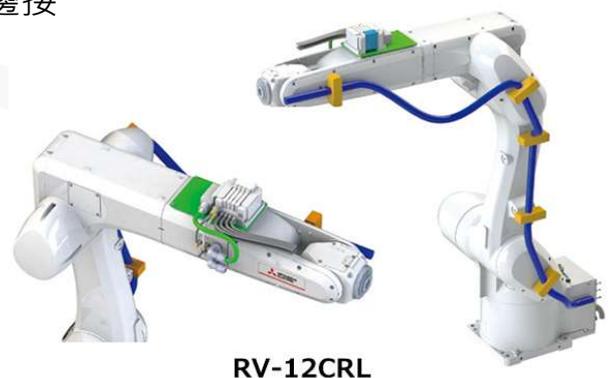
### 手臂內藏線路讓配線、配管更簡易

手臂兩端各有兩個15芯的IO線連接頭，可以處理更多的訊號。此外，連接頭和風壓接頭位於側面，使配線更容易。



## 支援外側配線、配管

RV-12CRL 本體左側有許多螺絲孔，方便外部配線/配管。內部的配線/配管會從從右側接出，兩邊接線互不干擾。



項目		單位	RV-12CRL
環境規格			標準/油霧
保護等級			手臂前端IP67、本體IP65(標準規格) 全體IP67(油霧規格)
安裝姿勢			落地、天花板懸吊
結構			垂直多關節型
動作自由度			6
驅動方式			AC伺服馬達
位置檢測方式			絕對編碼器
負載能力		Kg	12
臂長		mm	760+600
最大可達範圍半徑		mm	1504
動作範圍	J1	度	±170
	J2		-90~+150
	J3		0~+170
	J4		±190
	J5		±120
	J6		±360
最大速度		度 /sec	270
			253
			290
			487
			480
			780
最大合成速度		mm /sec	10,500
位置重複精度		mm	±0.04
環境溫度			0~40
本體質量			108
容許力矩	J4	Nm	26.5
	J5		26.5
	J6		11.0
容許慣性	J4	Kg m <sup>2</sup>	0.9
	J5		0.9
	J6		0.3
夾具配線			15點*2組
夾具氣管配管			Ø6×2條、Ø8×1條
連接控制器			CR800-D

動作範圍圖

