

口 仕 様

項 目		仕 様	
機種		LR Mate 200iB, ARC Mate 50iB LR Mate 200iB/5C, 5WP, 5P	LR Mate 200iB/3L, ARC Mate 50iB/3L
動作形態		多関節形ロボット	
制御軸		6 軸 (J1、J2、J3、J4、J5、J6)	
設置条件		床設置、天吊設置、傾斜角設置	
手首部可搬質量		5kg (注 1)	3kg
動作範囲	J1 軸旋回	320° (5.59rad)	320° (5.59rad)
	J2 軸回転	185° (3.23rad)	185° (3.23rad)
	J3 軸回転	315° (5.50rad) (注 2)	340° (5.94rad) (注 6) (注 7)
	J4 軸手首回転	380° (6.63rad)	380° (6.63rad)
	J5 軸手首振り	240° (4.19rad)	240° (4.19rad)
	J6 手首回転	720° (12.6rad)	720° (12.6rad)
最大動作速度	J1 軸旋回	180° /sec (3.14rad/sec)	140° /sec (2.44rad/sec)
	J2 軸回転	180° /sec (3.14rad/sec)	150° /sec (2.62rad/sec)
	J3 軸回転	225° /sec (3.93rad/sec)	160° /sec (2.79rad/sec)
	J4 軸手首振り	400° /sec (6.98rad/sec)	400° /sec (6.98rad/sec)
	J5 軸手首回転	330° /sec (5.76rad/sec)	330° /sec (5.76rad/sec)
	J6 手首回転	480° /sec (8.38rad/sec)	480° /sec (8.38rad/sec)
手首許容負荷 モーメント	J4	7.25N-m (74.0kgf-cm)	7.25N-m (74.0kgf-cm)
	J5	7.25N-m (74.0kgf-cm)	7.25N-m (74.0kgf-cm)
	J6	5.21N-m (53.2kgf-cm)	5.21N-m (53.2kgf-cm)
手首許容負荷 イナーシャ	J4	0.138kg-m ² (1.4kgf-cm-s ²)	0.138kg-m ² (1.4kgf-cm-s ²)
	J5	0.138kg-m ² (1.4kgf-cm-s ²)	0.138kg-m ² (1.4kgf-cm-s ²)
	J6	0.071kg-m ² (0.772kgf-cm-s ²)	0.071kg-m ² (0.772kgf-cm-s ²)
機構部質量		約 45kg (5WP : 約 47kg)	約 47kg
位置繰り返し精度		±0.04mm	
ブレーキ搭載軸		標準 J2/J3 (オプション : 全軸ブレーキ)	
防塵防滴構造		IP65 準拠 (防塵防滴強化オプション、5WP 指定時) (注 3 注 4)	
クリーン度(LR Mate 200iB/5C)		クラス 100 (0.5μm) (注 5)	
ハンド用内蔵電磁弁 (オプション)		ダブルソレノイド×1 (5WP のみ) ダブルソレノイド×2 ダブルソレノイド×3	
設置条件		周囲温度 0~45℃ (結露しないこと) 周囲湿度 通常 75%RH 以下 短期 (1 月以内) 95%RH 以下 高度 海拔 1000m 以下 振動値 0.5G 以下	