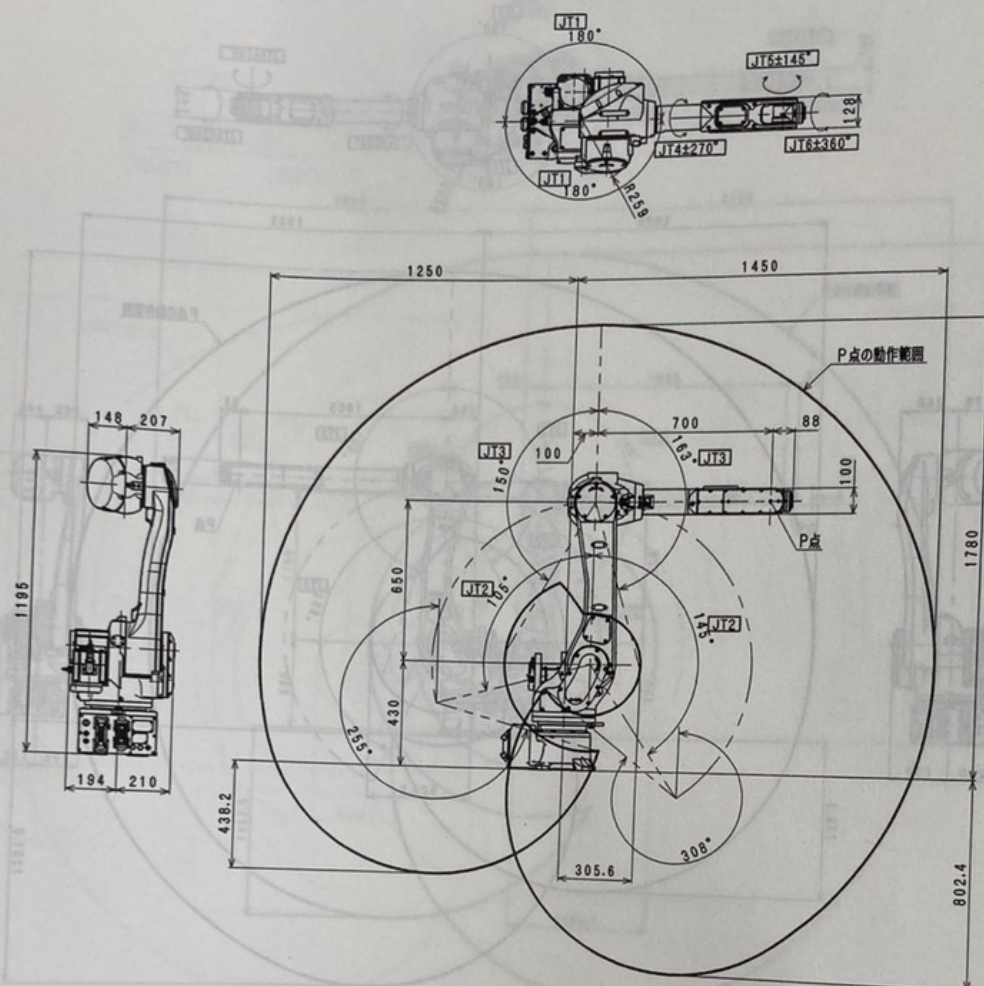


RS10N, RA10N



型 式	多関節極座標形		
動作自由度	6		
動作範囲・速度	JT	動作範囲	最高速度
	1	±180°	250 °/s
	2	+145° ~ -105°	250 °/s
	3	+150° ~ -163°	215 °/s
	4	±270°	365 °/s
	5	±145°	380 °/s
	6	±360°	700 °/s
可搬質量	10 kg		
手首許容負荷	JT	トルク	慣性モーメント
	4	22.0 N・m	0.7 kg・m ²
	5	22.0 N・m	0.7 kg・m ²
	6	10.0 N・m	0.2 kg・m ²
位置繰返し精度	±0.04 mm		
質 量	150 kg		
音響騒音	< 70 dB (A) ※		

※ 測定条件

- ・ ロボットは平らな床面にしっかりと固定されている
- ・ JT1 軸中心から 2700 mm 地点

騒音レベルは状況により異なります。