

2-1 アーム仕様

アームの仕様を以下に示します。

表 2- 1 : アーム仕様 (1 / 2)

項目	仕 様		
名 称	三菱重工汎用ロボット アーム		
型 式	PA10-7C-ARM		
形 式	垂直多関節形		
構 成	防塵・防滴構造 (IP54)		
関節数	7		
関節構成	ロボット取り付け面より R - P - R - P - R - P - R (R は回転関節, P は旋回関節を示す)		
関節名称	ロボット取り付け面より S1 - S2 - S3 - E1 - E2 - W1 - W2 (S は肩関節, E は肘関節, W は手首関節を示す)		
アーム長	肩リーチ : 317mm (ベース面～S2 間) 上腕 : 450mm (S2 ～E1 軸間) 下腕 : 480mm (E1 ～W1 軸間) 手首リーチ : 70mm (W1 ～メカニカルインターフェース面間)		
可動範囲	「2-1-4 動作範囲」(2-9 ページ) を参照		
関節動作範囲 および 最高動作速度	軸名称	Limit (deg)	Maximum speed (rad / sec)
		Software Limit	
	S1 (回転)	± 177	± 1
	S2 (旋回)	± 94	± 1
	S3 (回転)	± 174	± 2
	E1 (旋回)	± 137	± 2
	E2 (回転)	± 255	± 2π
	W1 (旋回)	± 165	± 2π
	W2 (回転)	± 255	± 2π
可搬質量	10kg		
駆動方式	AC サーボモータ 無励磁作動形ブレーキ・ブラシレスレゾルバ付		
センサ	出力軸ブラシレスレゾルバ		
ユーザ用配管	2 本 (外径 4mm, 内径 2.5mm)		
ユーザ用配線	6 本 (0.3sq), 3 本 (0.75sq)		
動作温度範囲	0 ~ 50 °C		

2-1-1 軸名称

PA10-7C の動作軸と軸名称を、次の図に示します。

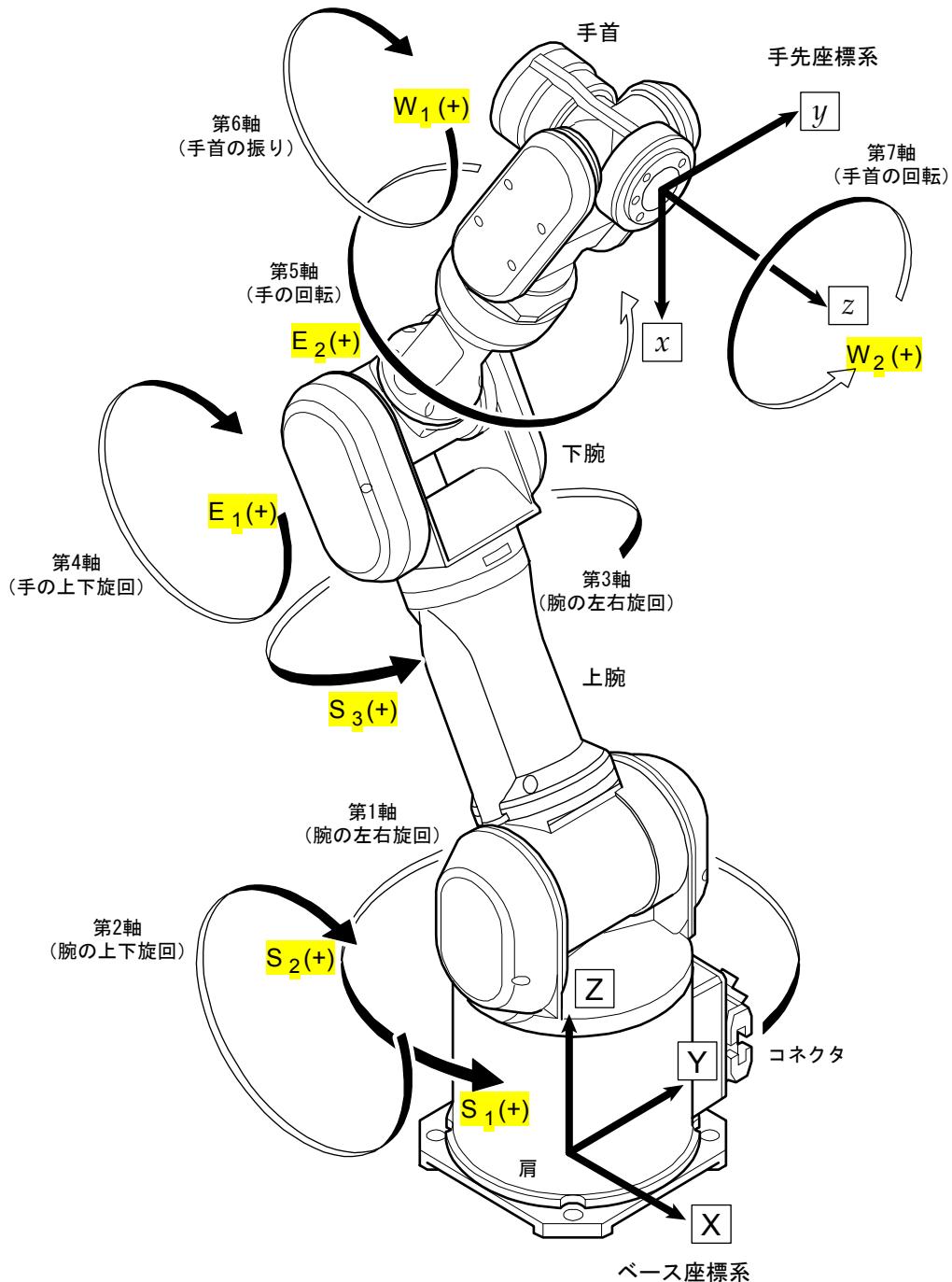


図 2-1 : PA10-7C の軸名称

2-1-3 外 形

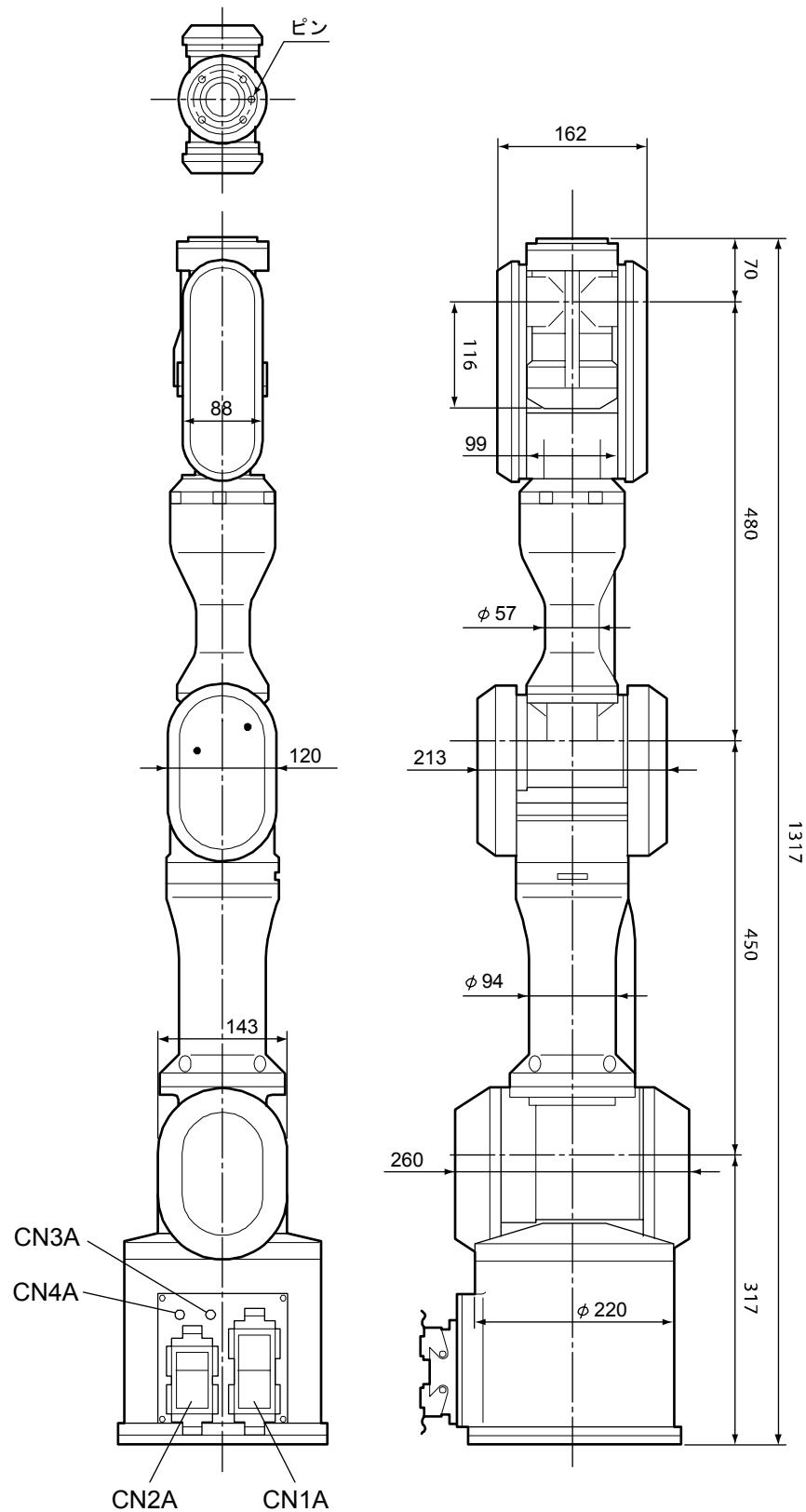


図 2-4 : PA10-7C の外形

2-1-4 動作範囲

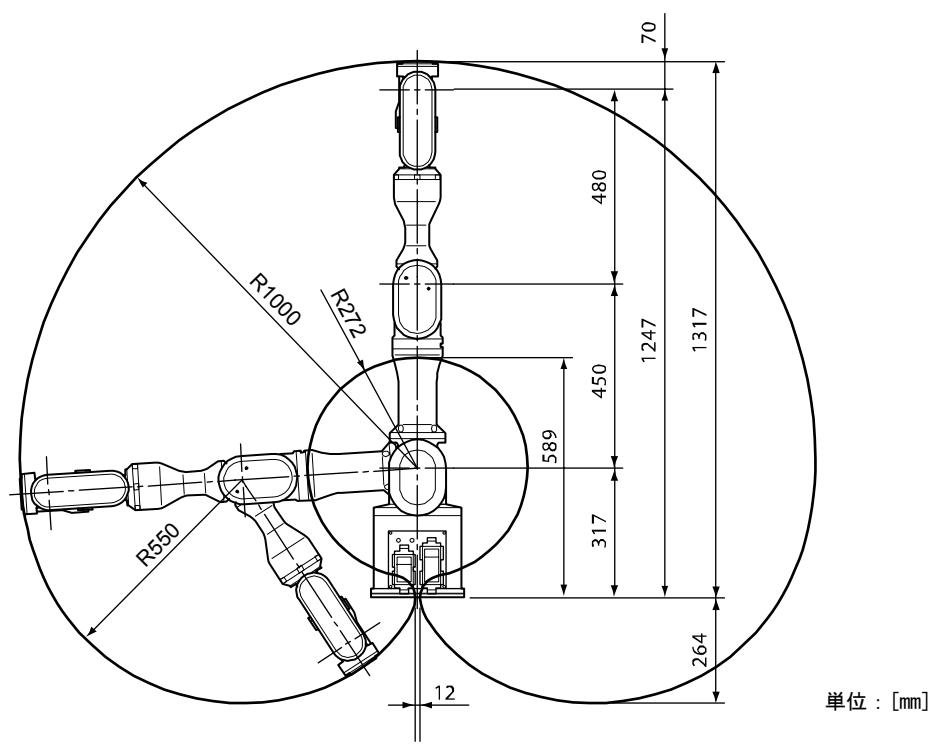
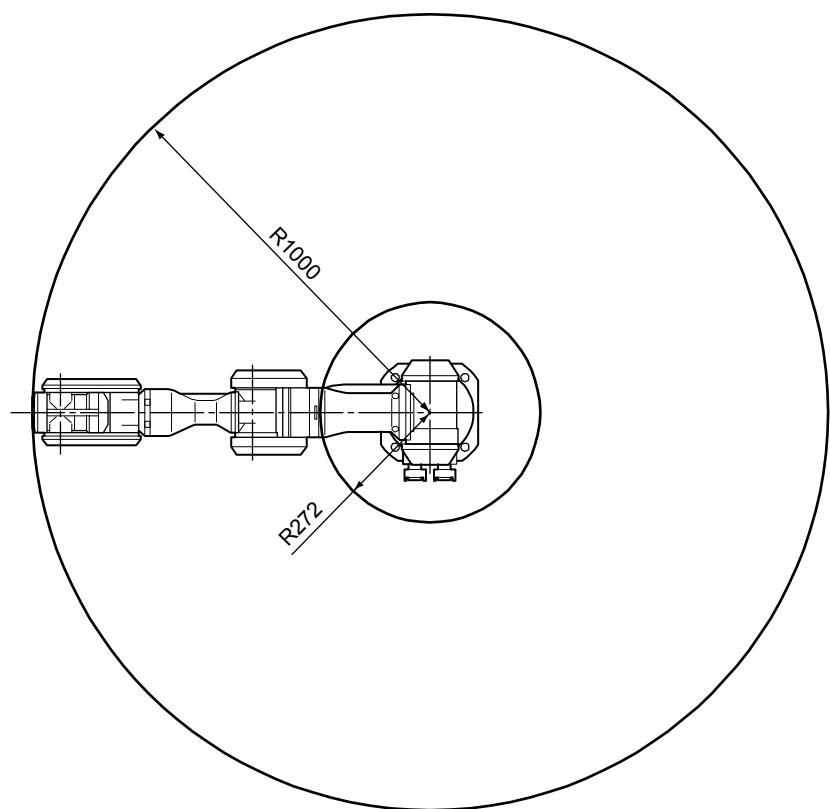


図 2-5 : PA10-7C の動作範囲