



CR1-571

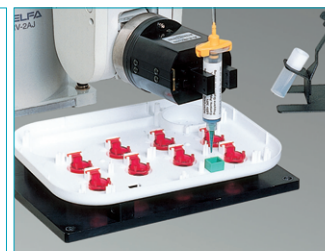
RV-1A

### 垂直多関節形

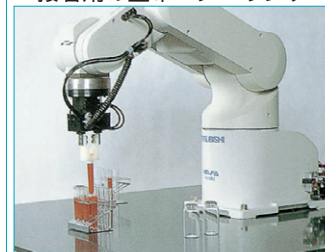
## MELFA RV-1A/RV-2AJ形

- 本体質量は20kg以下で持ち運び可能。コントローラは設置面積A4サイズの最小サイズを実現。(当社比)
- 全軸ACサーボ、アブソリュートエンコーダを搭載。最大合成速度2.1m/sでタクトタイム短縮を実現しました。さらに±0.02mmの高精度を達成するなど、本格産業用ロボットとしてお使いいただけます。
- 64bitCPUの搭載により、EthernetやCC-Linkなどのネットワーク機能も充実。
- ACサーボモータで全軸出力50W以下、モータ総容量でも200W以下と、工場の省エネ化に貢献。

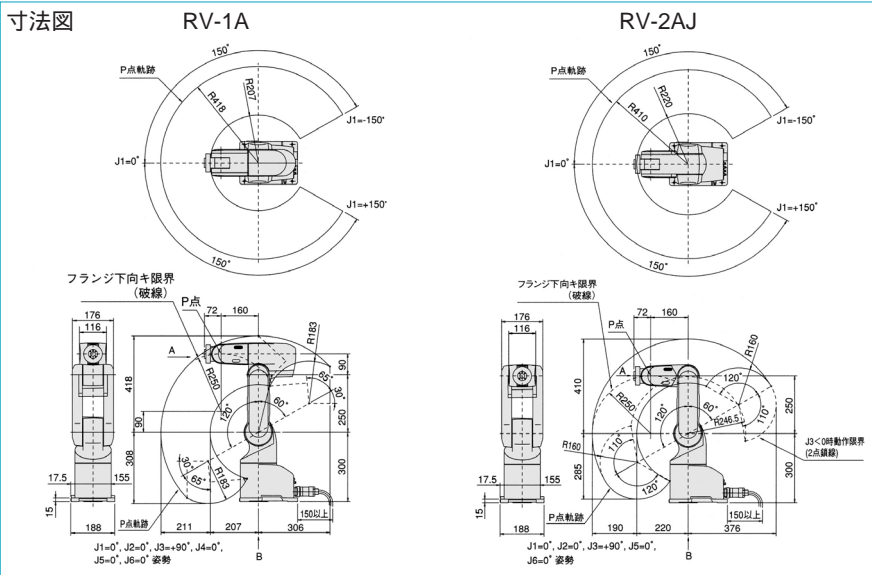
### 主な用途



接着剤の塗布・シーリング



医薬品の検査・分析



### ロボット本体の仕様

型式	単位	RV-1A	RV-2AJ
動作自由度		6	5
駆動方式		ACサーボモータ J1 - J3及びJ5軸ブレーキ付き)	
位置検出方式		アブソリュートエンコーダ	
最大可搬質量 (定格)	kg	1.5 (1)	2 (1.5)
アーム長	mm	250 + 160	250 + 160
最大リーチ半径	mm	418	410
動作範囲	J1	± 150	
	J2	180 ( - 60 ~ + 120 )	
	J3	95 ( + 60 ~ + 155 ) 230 ( - 110 ~ + 120 )	
	J4	± 160	
	J5	± 90	
	J6	± 200	
最大速度	J1	180	
	J2	90	
	J3	135	
	J4	180	
	J5	180	
	J6	210	
最大合成速度	mm/s	約2200	約2100
位置繰り返し精度	mm	± 0.02	± 0.02
本体質量	kg	約19	約17
ツール配線		入力4点 (ハンド) / 出力4点 (ベース)	
ツールエア配管		4×4本 (ベース~ハンド)	
設置姿勢		床置き、天吊り	

### コントローラの仕様

型式	単位	CR1-571
経路制御方式		PTP制御、CP制御
制御軸数	軸	最大同時6軸
CPU		64bit RISC/DSP
主な機能		関節補間、直接補間、3次元円弧補間、パレタイジング、条件分岐、サブルーチン、マルチタスク、最適加減速制御、最適オーバライド制御、最適軌道接続 等
	プログラミング言語	MELFA-BASIC、またはムーブマスター言語 (ムーブマスターコマンド)
位置教示方式		ティーチング方式、MDI方式
記憶容量	教示位置とステップ数	ポイント ステップ
	プログラム数	2,500 5,000
		本 88
外部入出力	汎用入力/出力	点
	専用出力	点
	ハンド入力/出力	点
	ドアスイッチ入力	点
インタフェース	RS232C	ポート
	RS422	ポート
	ハンド専用スロット	スロット
	拡張スロット	スロット
電源	入力電圧範囲	V
	電源容量	KVA

空圧・油圧・真空

直動システム・関連

ロボット

3

制御・検出・計測

駆動・回転

軸受・素材・機械

動力伝達・伝動

搬送・運搬

ポンプ・送風機・粉体

工場設備・環境