

NACHI



スリム&パワフル

多目的スマート&コンパクトロボット

MZ12H

NEW

TOUGH

- 手首・本体ともにフルカバー化
IP67相当、防錆対応を標準装備し
さまざまな用途で使用可能

HIGH-SPEED

- 軽量化・高剛性化により
高速・高精度な動作を実現
生産性向上に貢献します

SMART

- 中空手首を通したハンド配線引き回しで、干渉を回避
- ハンド配線の信頼性向上

FLEXIBLE

- 作業領域拡大により、余裕を持った適用検討が可能です
- パワフルな手首トルクで大型ワーク・ハンドに対応
- 各種アプリケーションに必要な配線・配管を標準装備
- ロボット本体外側は配線不要で、狭小なスペースでも活躍

本体仕様

項目	仕様	
ロボット型式	MZ12H-01	
構造	関節型	
自由度	6	
駆動方式	ACサーボ方式	
最大動作範囲	J1	±2.97rad(±170°)
	J2	+1.57~−2.79rad(+90°~−160°)
	J3	+3.67~−2.57rad(+210°~−147°)
	J4	±3.32rad(±190°)
	J5	±2.44rad(±140°)
	J6	±6.28rad(±360°)
最大速度*1	J1	4.54rad/s(260°/s)
	J2	4.01rad/s(230°/s)
	J3	4.54rad/s(260°/s)
	J4	8.20rad/s(470°/s)
	J5	8.20rad/s(470°/s)
	J6	12.92rad/s(740°/s)
可搬質量	手首部	12kg
	J4	26.5Nm
手首許容 静負荷トルク	J5	26.5Nm
	J6	12.0Nm
	J4	0.9kgm ²
手首許容最大 慣性モーメント*2	J5	0.9kgm ²
	J6	0.3kgm ²
	位置繰返し精度*3	±0.04mm
最大リーチ	1454mm	
エアー配管	φ6×2、φ8×1	
アプリケーション信号線	24芯(オプションバルブ用含む)	
設置方法	床置、天吊、傾斜	
設置条件	周囲温度: 0~45°C*4	
	周囲湿度: 20~85%RH(結露無きこと) 据付面への許容振動: 0.5G(4.9m/s ²)以下	
耐環境性*5	IP67相当(防塵・防滴)	
本体質量	155kg	

1[rad]=180/π[°], 1[N・m]=1/9.8[kgf・m]

*1: 表内の最大速度は最大値であり、作業プログラムや手首負荷条件によって変化します。

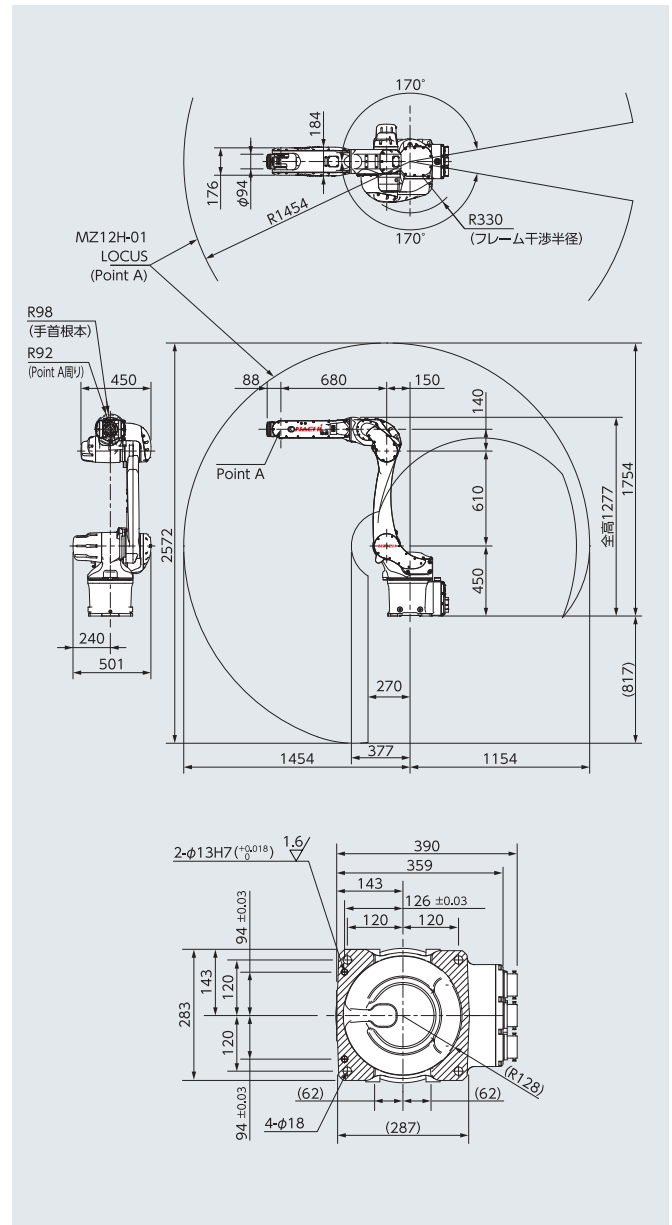
*2: 手首許容慣性モーメントは、手首負荷条件により異なりますので、注意してください。

*3: 「JIS B 8432」に準拠しています。

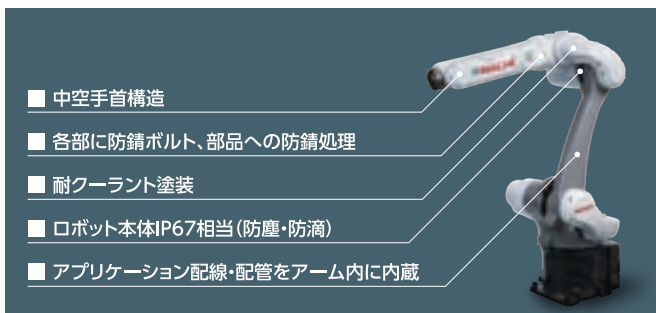
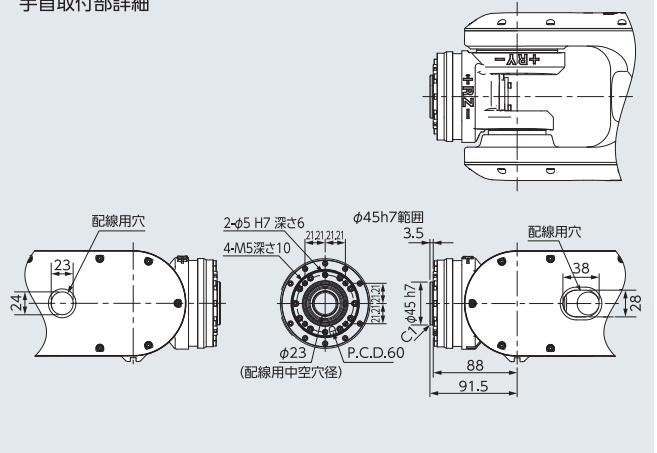
*4: 海拔1000m以下でご使用の場合です。許容高度を超える場合、周囲温度が制約を受けます。

*5: 有機溶剤、酸、アルカリ、塩素系、ガソリン系切削液などシール部材を劣化させる液体は使用できません。ワイヤーハーネス部、制御装置は耐環境性が異なります。

外形寸法及び動作範囲



手首取付部詳細



NACHI
株式会社 不二越

www.nachi-fujikoshi.co.jp

本社 Tel:03-5568-5111 Fax:03-5568-5206 東京都港区東新橋1-9-2 汐留住友ビル17F 〒105-0021
 ロボット事業部 Tel:076-423-5135 Fax:076-493-5251 富山市不二越本町1-1-1 〒930-8511

東日本支社 Tel:03-5568-5286 中国支社 Tel:052-769-6825 西日本支社 Tel:06-7178-5105

● 製品改良のため、定格、仕様、外寸などの一部を予告なしに変更することがあります。

● 本製品の最終使用者が軍事関係、または兵器等の製造用に使用する場合、「外国為替及び外国貿易法」の定める輸出規制の対象となることがあります。輸出される際には、十分な審査及び必要な輸出手続きをお取り下さい。

CATALOG NO. 7704-3

2021.03.V-MD-ABE