

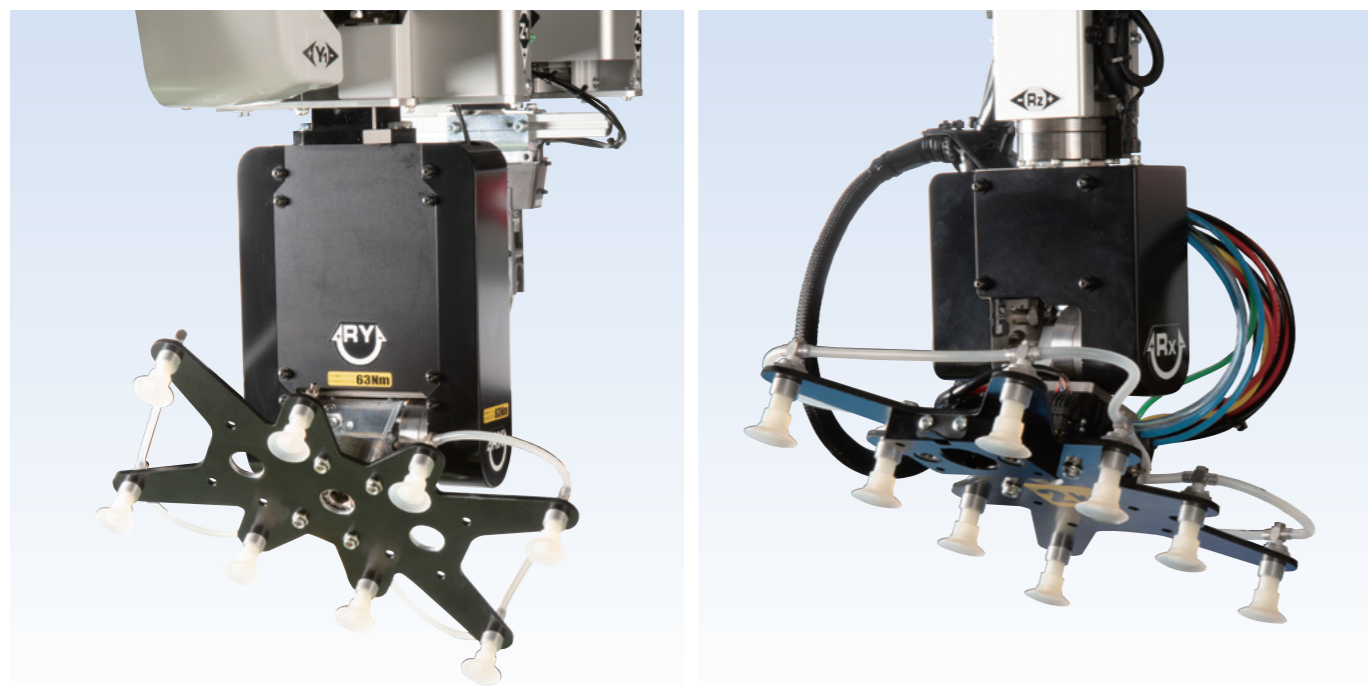
# 姿勢サーボ機構 (水平・垂直／旋回)

WRIST SERVO MECHANISM  
(VER.- HOR./ ROTATION)

対象機種

Applicable Robots

## HRXⅢ-100~1000 i/b シリーズ HRXⅢ-100~850 i/b Series



### 特長 Features

水平・垂直及び旋回をサーボ駆動にて制御する事により、特殊形状製品における取り出しやアンダーカット、また、カメラ検査やストック、ゲートカット等の2次工程との連動を飛躍的に効率アップできます。

Servo-driven control of horizontal, Horizontal, vertical, and rotational motions drastically increases efficiency in removal of unusually shaped parts, undercut, and hand-off-to a downstream camera station, box filling system, and degater.

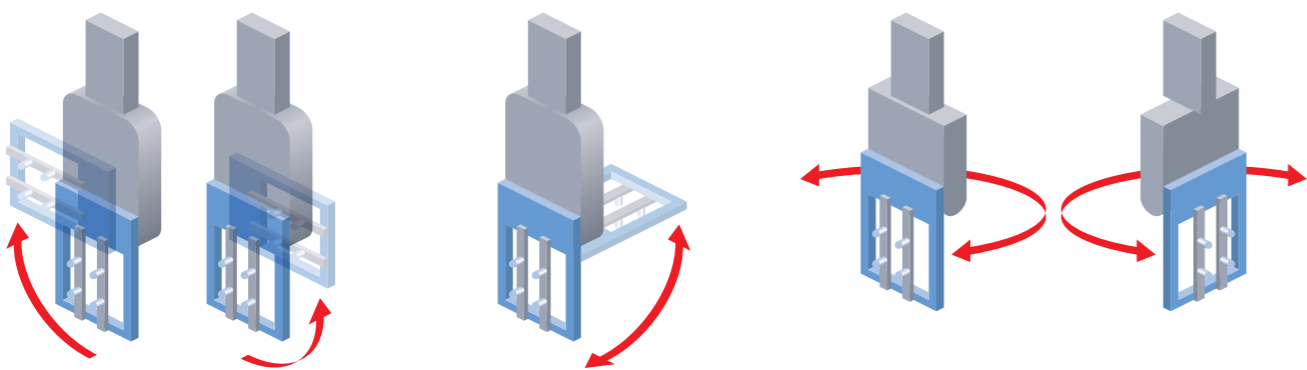
### 姿勢サーボ動作のご紹介 Introduction of Servo Wrist Operation

- **Ryタイプ** Rx動作+ Ry動作の2軸姿勢サーボ
- **Rzタイプ** Rx動作+ Rz動作の2軸姿勢サーボ
- **Ry Type** 2-axes wrist serve of Rx and Ry
- **Rz Type** 2-axes wrist serve of Rx and Rz

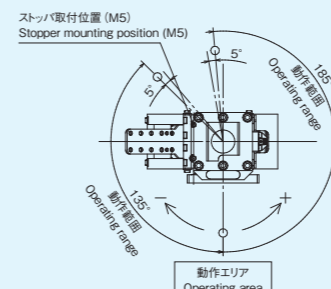
Ry動作  
Ry operation

Rx動作  
Rx operation

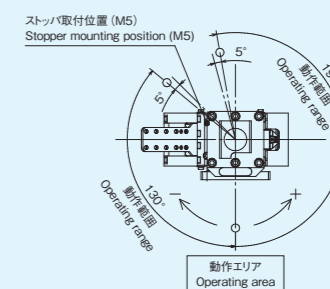
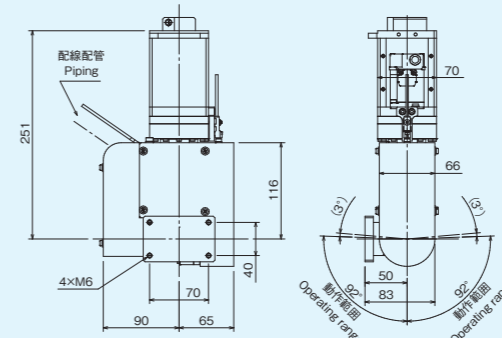
Rz動作  
Rz operation



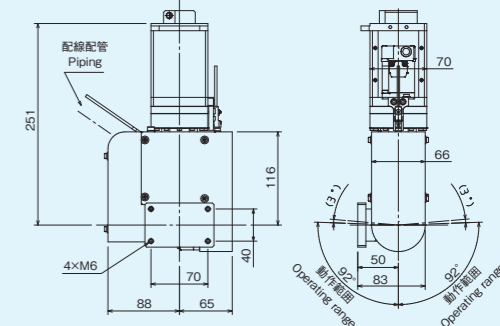
### Rz 2軸姿勢 (100~350シリーズ) Rz Type (100~350 Series)



### Rz 7kg 姿勢 Rz 7kg Wrist



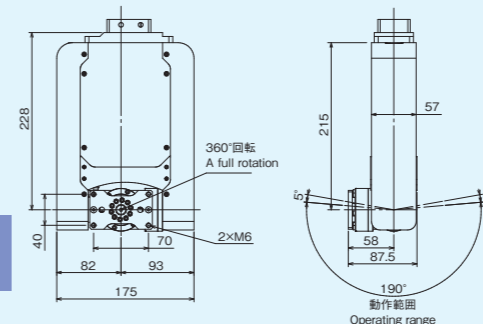
### Rz 12kg 姿勢 Rz 12kg Wrist



	Rz 7kg 姿勢 Rz 7kg Wrist	Rz 12kg 姿勢 (高トルク仕様) Rz 12kg Wrist (high torque)
可搬重量 Payload	(kg) 7	12
Rx軸 動作角度 Rx-axis Angle	(°) 184	184
Rz軸 動作角度 Rz-axis Angle	(°) 320	320
Rx軸 最高速度 Rx-axis Maximum Speed	(deg/sec) 153	93
Rz軸 最高速度 Rz-axis Maximum Speed	(deg/sec) 240	200
Rx軸 定格出力 Rx-axis Rated Power	(Nm) 12.5	20.4
Rz軸 定格出力 Rz-axis Rated Power	(Nm) 8.0	9.5
Rx軸 許容最大トルク※ Rx-axis Maximum Torque ※	(Nm) 32	63
Rz軸 許容最大トルク※ Rz-axis Maximum Torque ※	(Nm) 63	96

※起動・停止時に許容する最大値 ※ Acceptable maximum torque when the robot is powered on and off.

### Ry 2軸姿勢 (100~350シリーズ) Ry Type (100~350 Series)



### Ry 7kg 姿勢 Ry 7kg Wrist

	Ry 7kg 姿勢 Ry 7kg Wrist	Ry 12kg 姿勢 (高トルク仕様) Ry 12kg Wrist (high torque)
可搬重量 Payload	(kg) 7	12
Rx軸 動作角度 Rx-axis Angle	(°) 190	190
Ry軸 動作角度 Ry-axis Angle	(°) 360	360
Rx軸 最高速度 Rx-axis Maximum Speed	(deg/sec) 153	93
Ry軸 最高速度 Ry-axis Maximum Speed	(deg/sec) 305	93
Rx軸 定格出力 Rx-axis Rated Power	(Nm) 12.5	20.4
Ry軸 定格出力 Ry-axis Rated Power	(Nm) 6.2	20.4
Rx軸 許容最大トルク※ Rx-axis Maximum Torque ※	(Nm) 32	63
Ry軸 許容最大トルク※ Ry-axis Maximum Torque ※	(Nm) 23	63

※起動・停止時に許容する最大値 ※ Acceptable maximum torque when the robot is powered on and off.

### Ry 12kg 姿勢 Ry 12kg Wrist

