MELFA

RV-12SQ
RV-12SQL
RV-12SD
RV-12SDL

垂直12kgタイプ

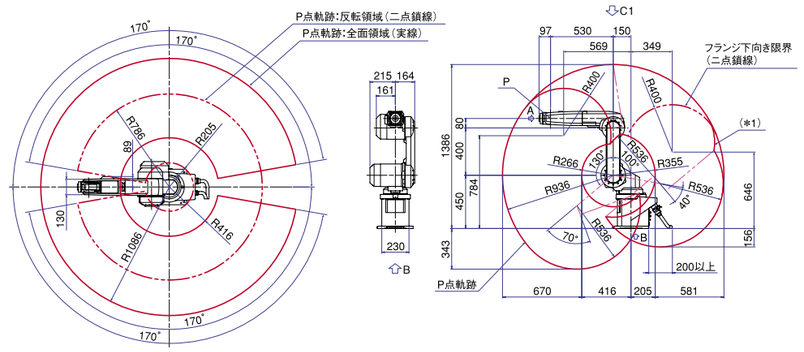
独自のロボット専用モータ・アンプを搭載し、
高速・高精度化を実現したRV-12SQ／12SDシリーズ。
シーケンサ、汎用サーボアンプとの親和性向上により、
多彩な用途への適用が可能。

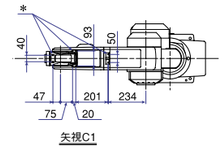
- **クラス最高の高速動作**
  【最大合成速度9.6m/s（RV-12SD）】
- **高性能新型コントローラにより、I/O処理、プログラム処理を高速化。**
  実作業におけるタクトタイム最大15%程度短縮。（従来機比）
- **高剛性アーム、アクティブゲイン制御による高精度動作を実現。**
- **耐環境性確保【アーム部:IP65、胴体部:IP54】**
  設置環境を選ばず、幅広い用途に適用できます。
  クリーン仕様もご用意しています。
- **GOT直接接続**
  当社表示器GOT1000シリーズとロボットコントローラを
  イーサネットにて直接接続可能。操作性の向上が図れます。
- **各種規格への適合**
  欧州指令（CE）、UL規格への適合。
  （CE、ULは特殊仕様機です。ご相談ください。）

RV-12SQ/RV-12SD

クラス最高速度
高可搬高剛性
多彩な機能
タクトタイム短縮
多用途への適用

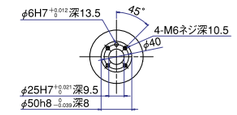
外形寸法図・動作範囲図



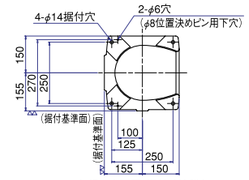


J1=J2=J4=J5=J6=0°,J3=90°姿勢
後面部広角制限:(*1) ｜J1｜≦60°、J2≦−95°の時J3≧50°　*は、ツーリング用サービスネジ穴（M4×6ヶ所）を示す。

共通部分



矢視A メカニカルインタフェース部

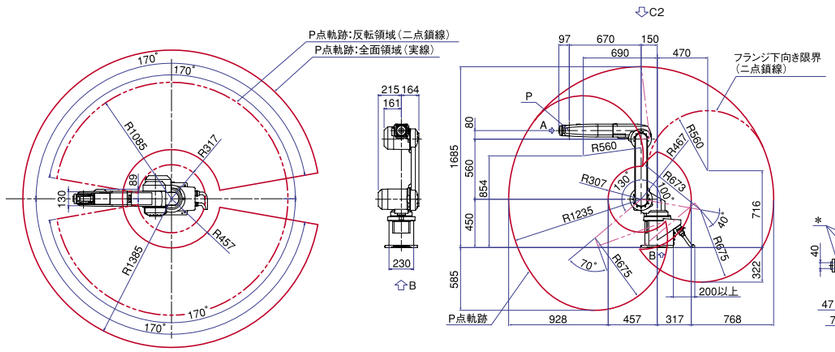


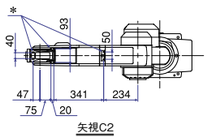
矢視B 裏面図;据付寸法詳細

RV-12SQL/RV-12SDL

クラス最高速度
高可搬高剛性
多彩な機能
タクトタイム短縮
多用途への適用

外形寸法図・動作範囲図





J1=J2=J4=J5=J6=0°,J3=90°姿勢　*は、ツーリング用サービスネジ穴（M4×6ヶ所）を示す。

仕様

型式		単位	RV-12SQ RV-12SD	RV-12SQ-S300 RV-12SD-S300	RV-12SQL RV-12SDL	RV-12SQL-S300 RV-12SDL-S300	RV-12SQC RV-12SDC	RV-12SQLC RV-12SDLC
機種分類			標準（オイルミスト）				クリーン	
保護等級			IP65（J4～J6）、IP54（J1～J3）*1				クラス10（0.3μm）	
据付姿勢			床置き、天吊り、（壁掛 *2）				床置き	
構造			垂直多関節型					
動作自由度			6					
駆動方式			ACサーボモータ（全軸ブレーキ付き）					
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）*3		kg	12（10）					
アーム長		mm	400+530		560+670		400+530	560+670
最大リーチ半径		mm	1086		1385		1086	1385
動作範囲	J1	度	340（±170）		340（±170）		340（±170）	340（±170）
	J2		230（−100～+130）		230（−100～+130）		230（−100～+130）	230（−100～+130）
	J3		290（−130～+160）		290（−130～+160）		290（−130～+160）	290（−130～+160）
	J4		320（±160）		320（±160）		320（±160）	320（±160）
	J5		240（±120）		240（±120）		240（±120）	240（±120）
	J6		720（±360）		720（±360）		720（±360）	720（±360）
最大速度	J1	度/s	276		230		276	230
	J2		230		172		230	172
	J3		267		200		267	200
	J4		352		352		352	352
	J5		375		375		375	375
	J6		660		660		660	660
最大合成速度 *4		mm/sec	約9600		約9500		約9600	約9500
サイクルタイム *5		sec	0.66		0.74		0.66	0.74
位置繰り返し精度		mm	±0.05					
周囲温度		℃	0～40					
本体質量		kg	約93		約98		約93	約98
ツール配線 *6			ハンド入力8点／出力8点（フォアアーム）、予備線8本:AWG#27（0.1mm²）					
ツールエア配管			1次:φ6×2本　2次:φ6×8本					
機器間ケーブル			7m（両端コネクタ）					
接続コントローラ *7			CR3Q-701M CR3D-701M	CR2QA-701 CR2DA-701	CR3Q-701M CR3D-701M	CR2QA-701 CR2DA-701	CR3Q-701 ／ CR2QA-701 CR3D-701 ／ CR2DA-701	

RV - 12 SD L C - Sxx

- **特殊機番号**
  -S12：CEマーキング仕様コントローラ
  -S300：接続コントローラ CR2QA-701／CR2DA-701
- **本体環境仕様**
  無記：標準仕様
  C：クリーン仕様
- **アーム長**
  無記：標準アーム
  L：ロングアーム
- **シリーズ名**
  SQ：SQシリーズ
  SD：SDシリーズ
- **最大可搬質量**
  12：12kg
- **ロボット構造**
  RV：垂直多関節型

*1:お客様でご使用になる油の特性によっては、耐環境性能が確保できない場合がありますので販売店にご相談願います。
*2:壁掛け仕様は、J1軸動作範囲を制限した特殊仕様となります。
*3:最大可搬質量は手首フランジ下向き姿勢（±10°）での最大搭載質量です。
*4:全軸合成時のハンドフランジ面での値。
*5:上下25mm、水平300mmの往復動作で、負荷5kgの値です。ワークの位置決め精度等が必要な場合や動作位置によってサイクルタイムが増加することがあります。
*6:ツール（ハンド）出力使用時はエアハンドインタフェース（オプション）が必要となります。
*7:コントローラは用途に合わせいずれかを選択ください。
CR2QA-701／CR2DA-701を接続する場合は、ロボット型式末尾に"-S300"が付加されます。なお、CR2QA-701／CR2DA-701は開放構造（IP20）となっています。設置環境にご注意ください。