

セル生産を指向し、知能化ソリューションを備えた、

- セル生産方式に求められる機能、ノウハウを搭載。
- ロボットの基本性能である高速・高精度・高デューティ動作を追求。
- 従来のSシリーズの特長も余すところなく継承。
- 新たに 3kg 可搬モデルをラインアップに追加。

MELFA RH-F SERIES



生産性向上

● クラス最高の高速動作

自社開発のモータ、高剛性アームおよび独自の駆動制御技術により、クラス最速の動作性能を実現。サイクルタイム短縮による生産性を向上。

【XY合成： 8300mm/s (RH-3FH、RH-6FH)】

【J4 (θ軸)： 3000deg/s (RH-3FH) 2400deg/s (RH-6FH)】

【標準サイクルタイム： 0.29s 従来比31%短縮 (RH-6FH)】



● 上下動作の速度を向上

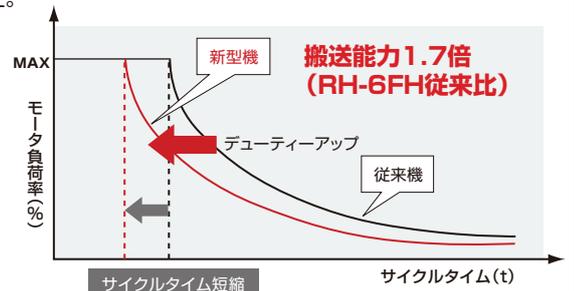
水平関節型ロボットでのケーシング等の搬送には欠かせない上下速度を向上。

【Z軸速度：2400mm/s 従来比2倍!! (RH-6FH) クラス最速】

● 連続動作性の向上

自社開発のモータおよび独自の駆動制御技術により、連続動作性を向上。

【従来比約1.7倍 (RH-6FH) の搬送能力】



注)短縮率は動作パターンや負荷により変化します。

● 設置スペースのフル活用

J1軸の動作範囲を大幅に拡大(±127→±170deg)。

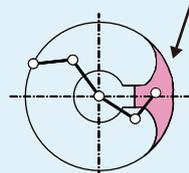
ロボット配置検討の自由度を向上。

全周アクセスでスペースを有効活用。

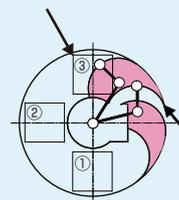
手系を変えずに動ける動作範囲が拡大し、無駄な動きを排除し、

タクトタイム短縮。

旋回軸動作範囲を広げ、背面エリアもアクセス可能。



①、②、③のパレットを同じ手系で動作させることが可能



手系を変えずに動ける動作範囲が従来比40%増加