

小型設備にジャストフィット!  
組込型ロボットで、  
コンパクトな設備作りを実現!

アーム長	200・250・300mm
X軸ストローク	450・760・1,060mm
最大可搬質量	5kg <sup>1</sup>
バリエーション	標準(天吊り構造)

<sup>1</sup> 2009年5月より対応予定です。

販売可能地域

仕様	日本	北米	欧州	アジア <sup>2</sup>
標準		-	-	
セーフティー仕様				

型式の詳細は別途お問い合わせください。

<sup>2</sup> 多言語対応は2009年度予定です。



## 特長

**スリムな構造で、間口の狭い設備や、高さの低い設備作りが可能**

動作エリアを最大化できる天吊り構造を採用。

**高速動作で、生産性の高い設備作りへ貢献**

直動軸と回転軸の合成動作で、P-P動作速度が当社直交ロボット比17%アップ。

**最大可搬質量を5kgまでアップ NEW 09年5月**

最大可搬質量は、5kgまで選択可能。さらに多くの用途へ使用可能。

**高軌跡制御機能**

高い軌跡精度を要する塗布作業やシーリング作業等に威力を発揮。

**手動動作時TOOLモードを選択可能**

ハンドを基準に、任意の方向へ動かすことが可能になり、ティーチングが容易。

**ツール用エア配管(1回路)・電気配線(10芯)を標準装備  
オプションとして電磁弁(4個)を装備**

## 応用例

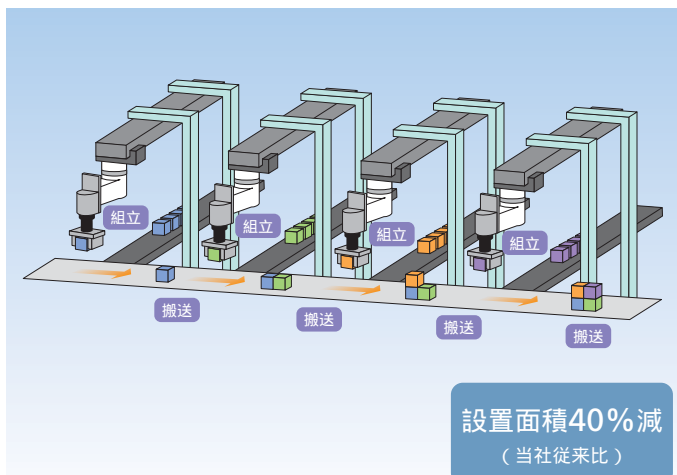
**組立・搬送**

**スリム**

設備間口を狭くし、生産ライン長を短縮

**低コスト**

付帯装置 削減により、設備コストを低減



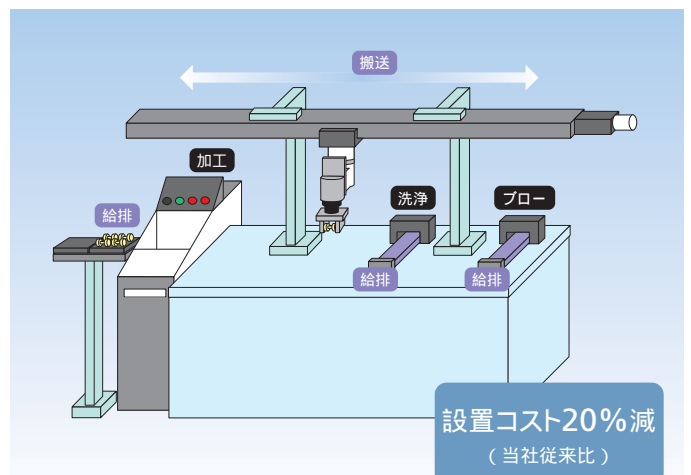
**給排・搬送**

**コンパクト**

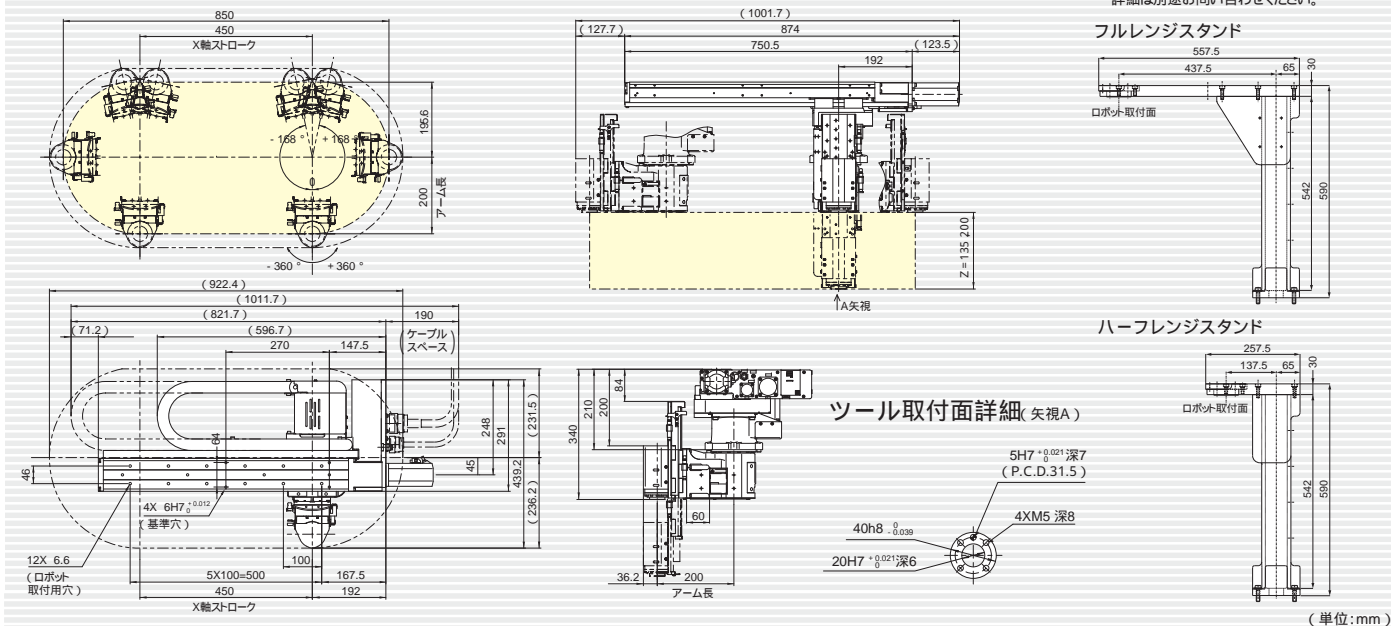
天吊り構造で、設備前面スペースを大幅削減

**フレキシブル**

プログラマブルで自由度の高い搬送を実現



## 外形寸法および動作範囲(X軸=450の場合)



## 仕様

### 本体仕様

項目		仕様						
セット型式(注1)		XR-4341*G	XR-4371*G	XR-4372*G	XR-4373*G	XR-43A1*G	XR-43A2*G	XR-43A3*G
本体型式		XR-4341*GM	XR-4371*GM	XR-4372*GM	XR-4373*GM	XR-43A1*GM	XR-43A2*GM	XR-43A3*GM
アーム長		200mm	200mm	250mm	300mm	200mm	250mm	300mm
動作角度及びストローク	X軸	450mm	760mm				1,060mm	
	R軸	±168°						
	Z軸	135mm [*=1:135mm, *=2:200mm] (*200mm仕様は、特殊仕様でご用意しております。ご入用の場合は、お問合せください。)						
	T軸	±360°						
軸組合せ		X軸 + R軸 + Z軸 + T軸						
最大可搬質量		5kg(注4)						
合成最大速度	アーム先端(X軸+R軸)	3,650mm/s	3,600mm/s			3,240mm/s		
	Z軸	1500mm/s						
	T軸	720 f/s						
位置繰返し精度(注2)	X軸+R軸	±0.015mm						
	Z軸	±0.010mm						
	T軸	±0.005°						
最大許容慣性モーメント		0.03kgm <sup>2</sup>						
位置検出方式		アブソリュートエンコーダー						
駆動モータ、ブレーキ		全軸ACサーボモーター Z軸:ブレーキ付						
ユーザ用エア配管		エア供給部 8×1(オプション時 マニホールドバルブ搭載 4系統(4×4))						
ユーザ用信号線		10芯(近接センサー等の信号線)						
エア源	常用圧力	0.5 × 10 <sup>5</sup> Pa ~ 3.5 × 10 <sup>5</sup> Pa						
	許容最大圧力	5.9 × 10 <sup>5</sup> Pa						
質量(注3)		約33kg(約72lb)	約45kg(約99lb)	約46kg(約101lb)	約47kg(約103lb)	約51kg(約112lb)	約52kg(約114lb)	約53kg(約116lb)

(注1)セット型式は、ロボット本体・コントローラー式の型式です。(注2)位置繰返し精度は、周辺温度一定時の精度です。(注3)質量の多いタイプ(Z=200mm)の質量です。(注4)2009年5月より対応予定です。

セット型式の見方(XR-Gシリーズ)

