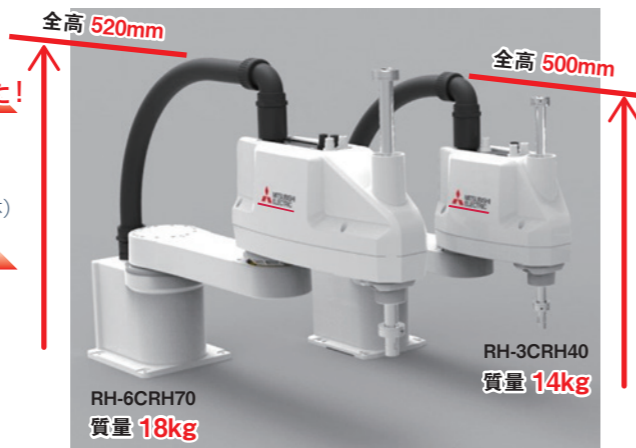


抜群のコストパフォーマンスと小型・軽量化を実現!

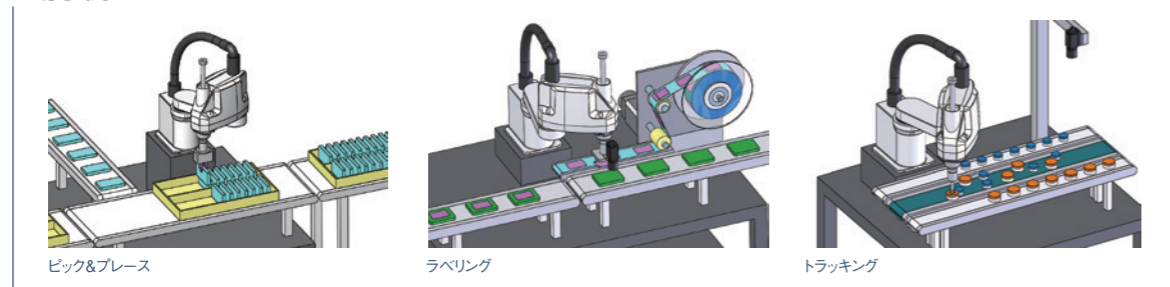
特長

- **省スペースを実現するコンパクトなアーム**
全高500mm/520mm(3CRH/6CRH本体)
FRシリーズ比 (65)% コンパクトになりました!
※3CRHは3FRH4515比、6CRHは6FRH5520比
- **ロボット本体の軽量化**
14kg/17kg/18kg(3CRH/6CRH6020/6CRH7020本体)
FRシリーズ比 約(50)% 軽くなりました!
※3CRHは3FRH4515比、6CRHは6FRH5520比
- **高生産性を実現する高速動作・高性能**
サイクルタイム*1 0.44s/0.41s/0.43s
(3CRH/6CRH6020/6CRH7020)
標準装備: I/O点数 入力32点/出力32点
付加軸制御を構築可能、ロボットを除き最大8軸制御可能
トラッキング標準搭載
- **CC-Link IE Field Basic標準搭載**
- **Smart Plus対応により知能化機能も活用可能**



- **ロボットを導入する現場での立上時間大幅短縮**
コントローラがCR751からCR800Iに変更、
メカ内基板メモリ機能実装による立上時原点入力作業廃止

適用事例



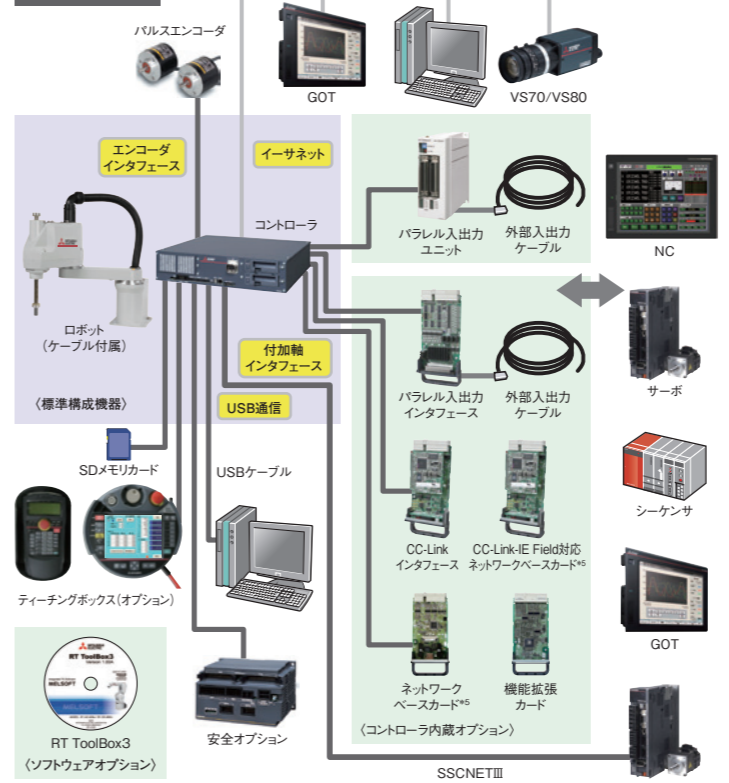
ロボット本体仕様

項目	単位	RH-3CRH4018-D		RH-6CRH6020-D		RH-6CRH7020-D		
		最大3(定格1)		最大6(定格2)		最大6(定格2)		
可搬質量	kg							
アーム長	第1	mm	225	325	425			
	第2	mm	175	275	425			
最大到達点	リーチ	mm	400	600	700			
	J1	度	264(±132)	264(±132)	264(±132)			
動作範囲	J2	度	282(±141)	300(±150)	300(±150)			
	J3	mm	180	200	200			
	J4	度	720(±360)	720(±360)	720(±360)			
	X-Y合成	mm	±0.01	±0.02	±0.02			
位置繰返精度	J3(Z)	mm	±0.01	±0.01	±0.01			
	J4(θ)	度	±0.01	±0.01	±0.01			
	J1	度/sec	720	420	360			
最高速度	J2	度/sec	720	720	720			
	J3(Z)	mm/sec	1100	1100	1100			
	J4(θ)	度/sec	2600	2500	2500			
	J1+J2	mm/sec	7200	7800	7800			
サイクルタイム*2	sec	0.44	0.41	0.43				
許容イナーシャ	定格	kg・m ²	0.005	0.01	0.01			
	最大*3	kg・m ²	0.05(0.075)	0.12(0.18)	0.12(0.18)			
本体質量	kg	14	17	18				
ハンド入出力配線/配管		15点D-sub/φ6×2、φ4×1						
コントローラ		CR800-CHD						
保護仕様		IP20						

*1, 2: サイクルタイムは、搬送質量2kgで、MvTune2(高速動作モード)適用時の上下25mm、水平300mmの往復動作。
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。
*3: かつこ内の値は高イナーシャモード有効時の値です。

オプション機器

システム構成



*4: オプションとして長さ違いの機器間ケーブルもございます。
*5: HMS社製EtherNet/IPモジュール(AB6314)はお客様にて手配ください。
HMS社製PROFINET IOモジュール(AB6489-B)はお客様にて手配ください。
HMS社製CC-Link IE Fieldモジュール(AB6709)はお客様にて手配ください。
HMS社製EtherCATモジュール(AB6607)はお客様にて手配ください。

製品名	形名	仕様
機器間ケーブル (交換タイプ)*4	1F-□□UCBL-42	固定用(3m、10m、15m、20m)
	1F-□□LUCBL-42	屈曲用(10m、15m、20m)
簡易版	R32TB	ケーブル長7m
ティーチングボックス	R32TB-15	ケーブル長15m
	R56TB	ケーブル長7m
高機能版	R56TB-15	ケーブル長15m
	R56TB	ケーブル長7m
平行入出力 インタフェース	2D-TZ368 (シンクタイプ)/ 2D-TZ378 (ソースタイプ)	入出力各32点 絶縁型出力信号 (出力信号0.1A/24V/点) 絶縁型入力信号 (入力信号9mA/24V/点)
	2D-CBL05 2D-CBL15	5m 15m
外部入出力ケーブル (平行入出力インタフェース用)	2A-RZ361 (シンクタイプ)/ 2A-RZ371 (ソースタイプ)	入出力各32点 絶縁型出力信号 (出力信号0.1A/24V/点) 絶縁型入力信号 (入力信号7mA/24V/点)
	2A-CBL05 2A-CBL15	5m 15m
CC-Linkインタフェース	2D-TZ576	インテリジェントデバイス、 ローカル局のみサポート
ネットワークベースカード (EtherNet/IPインタフェース)*5	2D-TZ535	HMS社製 Anybus CompactCom モジュール装着用通信インタフェース
ネットワークベースカード (PROFINETインタフェース)*5	2D-TZ535-PN	HMS社製 Anybus CompactCom モジュール装着用通信インタフェース
ネットワークベースカード (CC-Link IE Fieldインタフェース)*5	2F-DQ535	HMS社製 Anybus CompactCom モジュール装着用通信インタフェース
ネットワークベースカード (EtherCATインタフェース)*5	2F-DQ535-EC	HMS社製 Anybus CompactCom モジュール装着用通信インタフェース
機能拡張カード	2F-DQ510	MELFA Smart Plus 機能追加
	2F-DQ520	
	2F-DQ511	
	2F-DQ521	
安全オプション	4F-SF002-01	安全機能に必要な機器
SDメモ리카ード	2F-2GBSD	メモ리카ード容量2GB
RT ToolBox3	3F-14C-WINJ	CD-ROM版
RT ToolBox3 mini	3F-15C-WINJ	CD-ROM版
RT ToolBox3 Pro	3F-16D-WINJ	DVD-ROM版

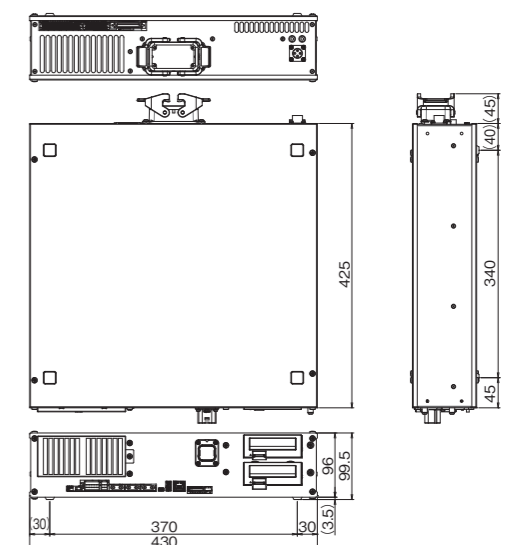
ロボットコントローラ仕様

項目	単位	仕様
形名		CR800-CHD
制御軸数		同時4軸
記憶容量	教示位置数	点 39,000
	ステップ数	ステップ 78,000
	プログラム本数	本 512
プログラミング言語		MELFA-BASIC V、VI
位置教示方式		ティーチング方式またはMDI方式 入力32点/出力32点
外部入出力	入出力	点 汎用入出力に割付
	専用入出力	点 汎用入出力に割付
	ハンド入出力	点 入力8/出力8
	非常停止入力	点 1
	非常停止出力	点 1
	モードセレクトスイッチ入力	点 1
	モード出力	点 1
	ロボットエラー出力	点 1
	付加軸同期出力	点 1
	ドアスイッチ入力	点 1
インタフェース	エンコーダ入力	チャンネル 2
	付加軸、力覚インタフェース	チャンネル 1
	リモート I/O	チャンネル 1
	USB*6	ポート 1
	Ethernet (CC-Link IE Field Basic)	ポート 1
	オプションスロット*7	スロット 2
	SDメモ리카ードスロット	スロット 1
電源		
入力電圧範囲*8	V	単相 AC200~230
電源容量*9	kVA	0.5
電源周波数	Hz	50/60
外形寸法	mm	430(W)×425(D)×99.5(H)
質量	kg	約12.5
構造		自立据置・開放構造・縦置/平置可
周囲温度	使用時	°C 0~40
	運搬/保管時	°C -15~+70
周囲湿度	使用時	%RH 45~85
	運搬/保管時	%RH 90以下
オーバーボルテージカテゴリ		II以下
汚染度		2以下
使用標高	m	1000以下

CR800-CHD



外形寸法図



*6: USBケーブル推奨品(USB Aタイプ・USB miniタイプ):
MR-J3USBCBL3M(三菱電機株式会社)、GT09-C30USB-5P(三菱
電機システムサービス株式会社)
*7: オプションインタフェース取付け用。SLOT1に平行入出力ユニット
(2D-TZ368)が取り付けられた状態で出荷されます。
*8: 電源電圧変動率は10%以内となります。
*9: 電源容量は推奨値です。なお、電源容量には、電源投入時の投入電流は
含まれませんのでご注意ください。
電源容量は目安であり、動作の保証は入力電源電圧に影響されます。