



多功能通用型机器人 MOTOMAN-MH, HP, UP 系列



*Multi-
purpose*

取得ISO9001、ISO4001
品质及环境管理体系的
国际认证



JAB
QMS Accreditation
R009



QUALITY SYSTEM
JQA-0813



ENVIRONMENTAL SYSTEM
JQA-EM0924

发挥世界最高水平潜能！

丰富的产品阵容，构筑了完美的设备体系。



**省空间
能源**

性能为同级别最高，结构及功能的不断优化有助于生产设备尺寸的减小和能源节约。

硬件

机器人本体

同级别性能最高

通过应用高速小惯量伺服电机和最新控制技术，实现世界最快速。在腕部容许惯量增加的同时，保证了机器人本体的小型化。

应对恶劣环境作业

手腕部采用防水，防尘结构（标准防爆等级IP67）*¹，在水滴，灰尘多的环境下，即使没有防护服也可以使用。

*¹：在MH5S, MH5LS, MH6, MH6S机型中为选项。

DX100 控制柜



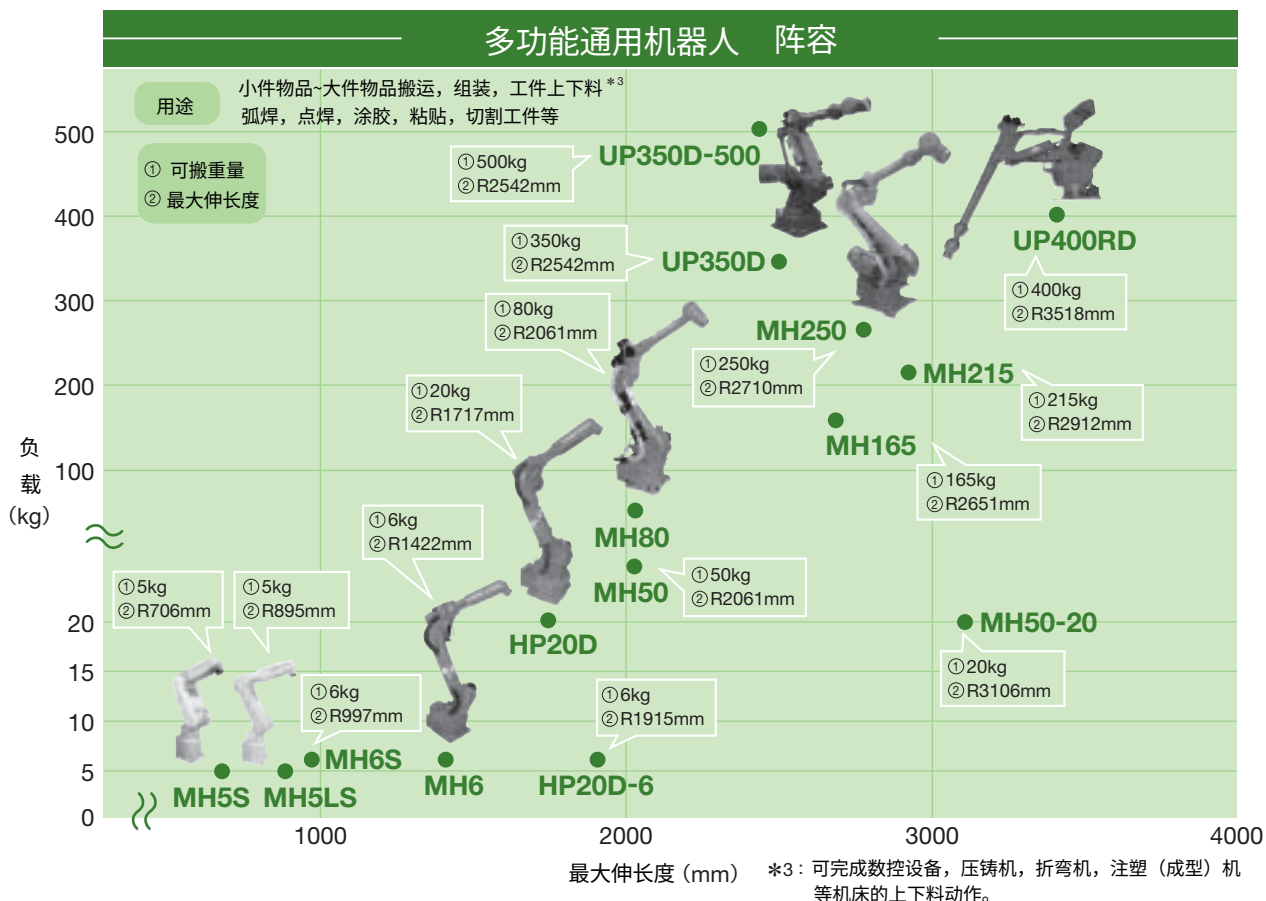
控制柜安装面积

减少 42%

重量在
100kg 以下

小型控制柜（宽425mm），占地面积减小23%*²。通过安装偏柜最多可以控制72个轴（8台机器人）。

*²：与本公司以前大机型相比



短流程

动作自由度的增加，紧凑外形的设计使得新型机器人更适用于特定的用途。高密度配置为用户的生产线节省空间。这些可以完成工艺整合，提高生产率和节约能源的生产措施统称为【短流程】。

新型机器人的解决方案

- 瘦身化设计促成紧密安装
- 7轴运用提供更高的灵活性
- 小型控制柜节省占地面积
- 多机控制柜避免机器人之间发生碰撞
- 安全功能（限定机器人动作范围）有助于节约安装面积

短流程

- 缩短生产线
- 削减工艺数

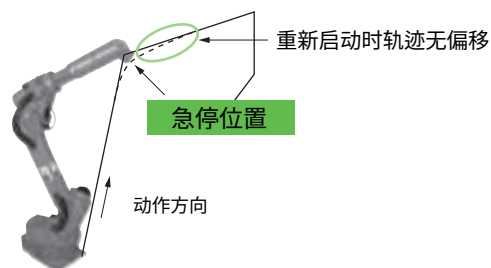
客户受益

- 高效生产
- 提高品质
- 节省能源

Software

急停时轨迹无偏移功能

急停发生时，机器人停止在示教轨迹上，重新启动后轨迹无偏移，与周围设备不会发生碰撞。



干涉检测功能^{*4}

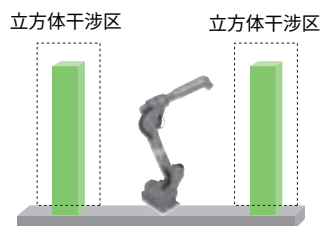
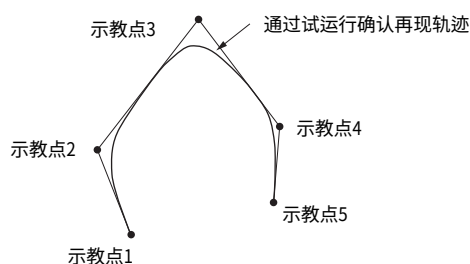
选项

- 实时监控紧密布置机器人手臂之间的干涉情况，在有可能发生碰撞时，机器人会自动停止。（从而可以防止因程序错误引起的机器人之间发生碰撞）。
- 立方体最多可定义为16个，通过实时检查机器人手臂与立方体之间的干涉情况，防止机器人与工件或周边夹具发生碰撞。（参照右图）

*4：可适用的机器人机型，请咨询本公司。

再现轨迹预先确认功能

可以通过低速的试运行确认再现的动作轨迹，判断机器人与工件，夹具是否有干涉现象。在短时间内即可示教出无碰撞轨迹。

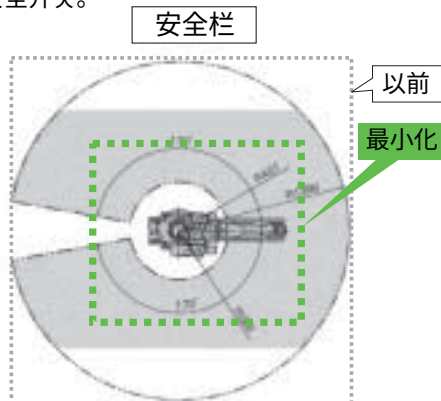


安全栏的最小化^{*5}

选项

双重化CPU构成的【功能安全单元】，可以对机器人动作范围进行限制，从而可以将安全栏范围设定为作业时需要的最小范围。

- 安全栏设置在最小区域之内，可减少生产设备规模。
- 在需要人工干预的机器人系统中，可省去区域安全开关。



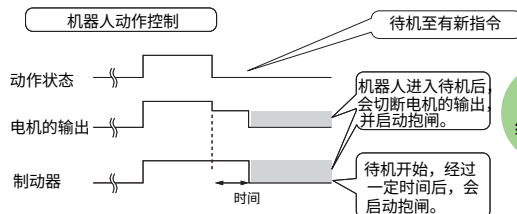
*5：可适用的机器人机型，请咨询本公司。

节约能源

- 机器人长时间处于停止状态时，伺服会自动切断。节约电力消耗，降低运营成本。

〈条件〉

24小时内，机器人运行16小时，待机8小时。



节能
约25%

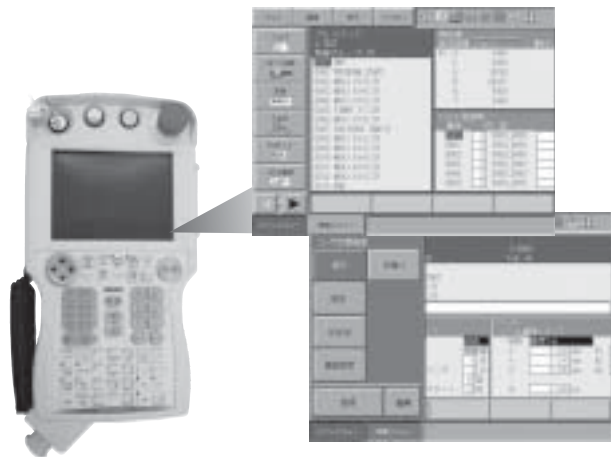


轻松操作仿真

示教和仿真的操作性提高，大大缩短系统集成所需要的时间。

多窗口显示功能

在示教编程器画面上显示输入输出，变量的同时进行程序动作的确认，从而提高示教，调试的效率。



仿真 MotoSimEG-VRC

选项

仿真已不仅限于对机器人动作的仿真，并且进化为可再现实机的功能，操作，画面显示的虚拟控制器。有机器人操作知识的人都可轻松进行仿真作业。

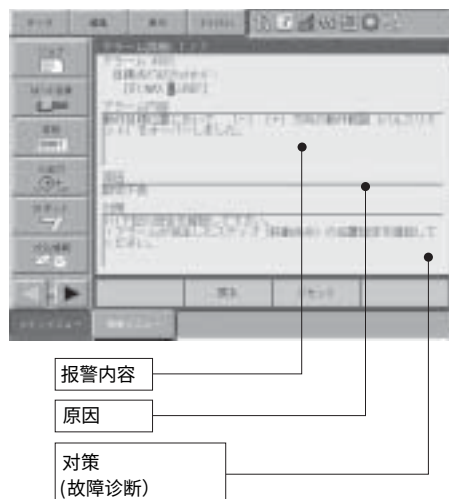


简单维修故障诊断

MOTOMAN不断追求监控，故障诊断及构造上的改善，从而缩短维修时间与故障发生后的恢复时间。

故障诊断功能

报警发生时，在示教编程器上会显示报警详细内容，原因及对策。对故障发生时的解决提供帮助。



缩短部件更换时间

实现了缩短控制柜部件的更换时间与故障发生后的修复时间（更换时间10分-8分，减少20%）

由于采用了单体式编码器，只需要标准工具即可实现编码器的更换，从而缩短更换所需时间。

此外，更换电机或编码器后，借助零点自动校准功能可以准确，快速的重置原点位置。



报警发生时，在示教编程器上会显示报警详细内容，原因及对策。



MOTOMAN-MH5S

负载5kg, 最大伸长长度R706mm

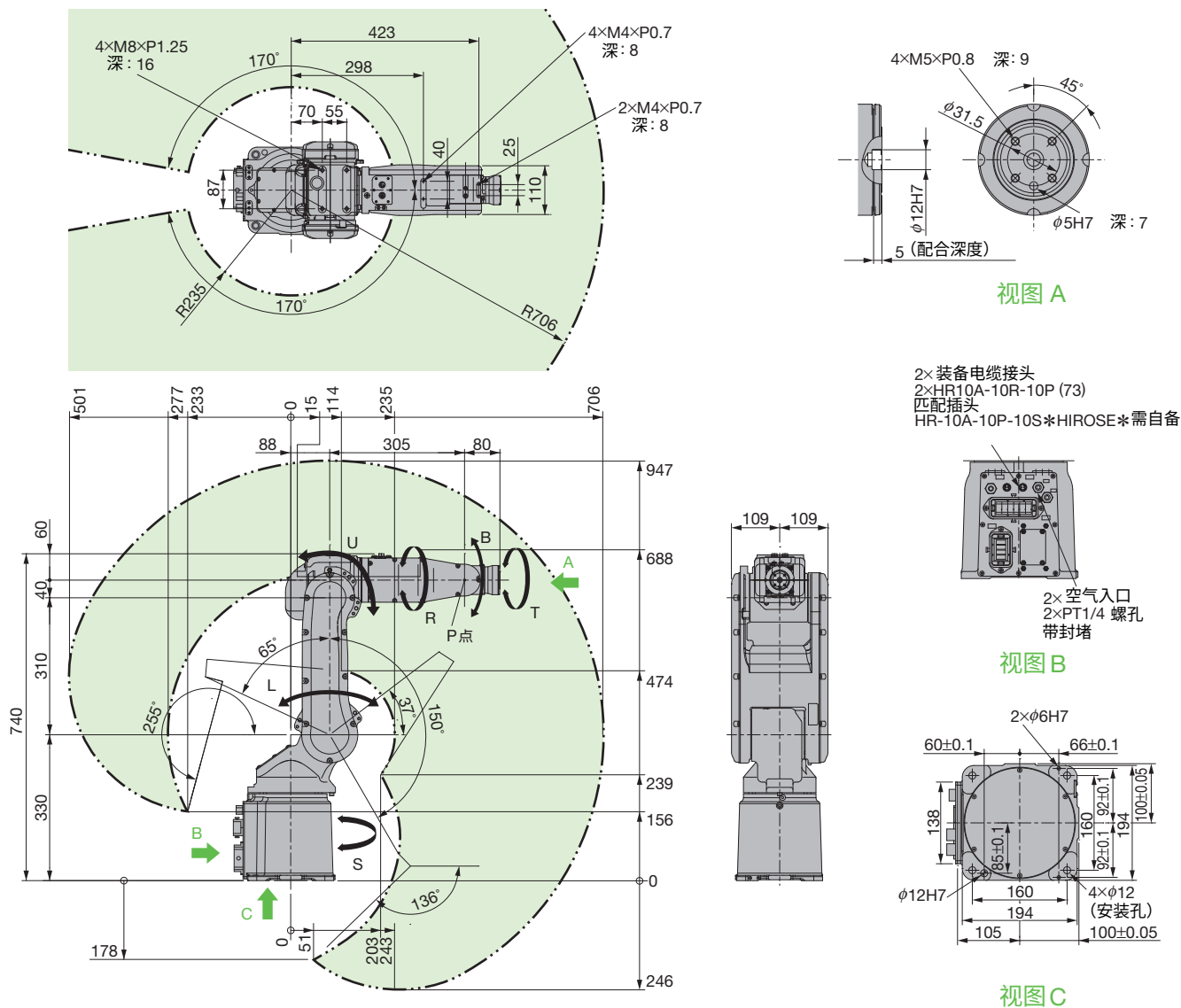
对应DX100

对应FS100

尺寸及动作范围

单位: mm

---: P点动作范围



机器人本体标准规格

名 称		MOTOMAN-MH5S*3
式 样		YR-MH0005S-A00*4
构 造		垂直多关节型 ((6自由度))
负 载		5 kg
重 复 定 位 精 度 ¹		±0.02 mm
动 作 范 围	S 轴 (旋 转)	-170° ~ +170°
	L 轴 (下 臂)	-65° ~ +150°
	U 轴 (上 臂)	-136° ~ +255°
	R 轴 (手腕旋转)	-190° ~ +190°
	B 轴 (手腕摆动)	-135° ~ +135°
	T 轴 (手腕回转)	-360° ~ +360°
最 大 速 度	S 轴 (旋 转)	6.56 rad/s, 376°/s
	L 轴 (下 臂)	6.11 rad/s, 350°/s
	U 轴 (上 臂)	6.98 rad/s, 400°/s
	R 轴 (手腕旋转)	7.85 rad/s, 450°/s
	B 轴 (手腕摆动)	7.85 rad/s, 450°/s
	T 轴 (手腕回转)	12.57 rad/s, 720°/s

容许力矩	R 轴 (手腕旋转)	12 N·m
	B 轴 (手腕摆动)	12 N·m
	T 轴 (手腕回转)	7 N·m
	容许惯性矩 (GD ² /4)	
容许惯性矩 (GD ² /4)	R 轴 (手腕旋转)	0.30 kg·m ²
	B 轴 (手腕摆动)	0.30 kg·m ²
	T 轴 (手腕回转)	0.1 kg·m ²
	本体重量	27 kg
安装环境	温度	0 ~ +45°C
	湿度	20 ~ 80%RH (无结露)
	振动	4.9 m/s ² 以下
	其它	- 远离腐蚀性气体或液体, 易燃气体。 - 保持环境远离水, 油和粉尘。 - 远离电气噪声源。
电源容量 *2		1.0 kVA

*1: 符合 JIS B 8432 标准。

*2: 因用途, 动作模式不同而不同。

*3: 控制柜为 FS100 时, 名称为 MOTOMAN-MH5F。

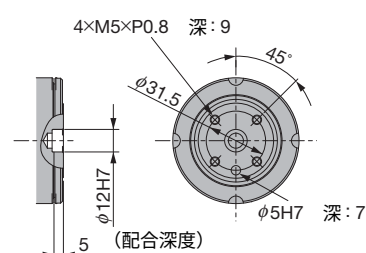
*4: 控制柜为 FS100 时, 式样为 YR-MH0005F-A00。

(注) 本表以 SI 单位记载。

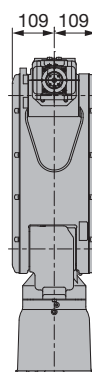


对应FS100

■: P点动作范围

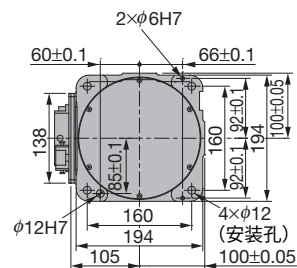


视图 A



空气入口
PT1/4 螺孔
带封堵

视图 B



视图C

名 称		MOTOMAN-MH5LS*3
式 样		YR-MH005LS-A00*4
构 造		垂直多关节型 (6自由度)
负 载		5 kg
重 复 定 位 精 度*1		±0.03 mm
动 作 范 围	S 轴 (旋 转)	-170° ~ +170°
	L 轴 (下 臂)	-65° ~ +150°
	U 轴 (上 臂)	-138° ~ +255°
	R 轴 (手腕 旋转)	-190° ~ +190°
	B 轴 (手腕 摆动)	-135° ~ +135°
	T 轴 (手腕 回转)	-360° ~ +360°
最 大 速 度	S 轴 (旋 转)	4.71 rad/s, 270°/s
	L 轴 (下 臂)	4.89 rad/s, 280°/s
	U 轴 (上 臂)	5.24 rad/s, 300°/s
	R 轴 (手腕 旋转)	7.85 rad/s, 450°/s
	B 轴 (手腕 摆动)	7.85 rad/s, 450°/s
	T 轴 (手腕 回转)	12.57 rad/s, 720°/s

容 许 力 矩	R 轴 (手腕 旋转)	12 N·m
	B 轴 (手腕 摆动)	12 N·m
	T 轴 (手腕 回转)	7 N·m
容许惯矩 (GD²/4)	R 轴 (手腕 旋转)	0.30 kg·m²
	B 轴 (手腕 摆动)	0.30 kg·m²
	T 轴 (手腕 回转)	0.1 kg·m²
本 体 重 量		29 kg
安 装 环 境	温 度	0 ~ +45℃
	湿 度	20 ~ 80%RH (无结露)
	振 动	4.9 m/s² 以下
	其 它	• 远离腐蚀性气体或液体，易燃气体。 • 保持环境远离水，油和粉尘。 • 远离电气噪声源。
电 源 容 量 ※2		1.0 kVA

- *1: 符合 JIS B 8432 标准。
- *2: 因用途, 动作模式不同而不同。
- *3: 控制柜为 FS100 时, 名称为 MOTOMAN-MH5LF。
- *4: 控制柜为 FS100 时, 式样为 YR-MH005LF-A00。

(注) 本表以 SI 单位记载。

MOTOMAN-MH6S

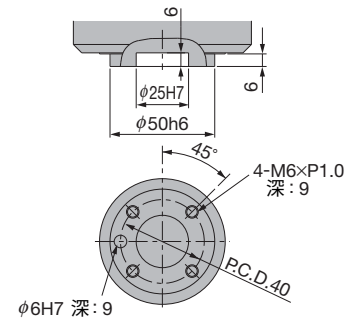
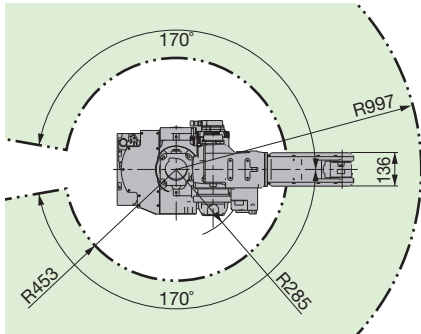
负载6kg, 最大伸长度 R997mm

对应DX100

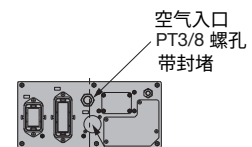
尺寸及动作范围

单位: mm

■: P点动作范围

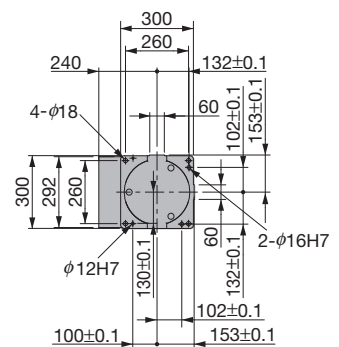


视图 A

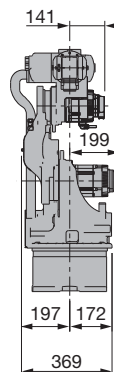
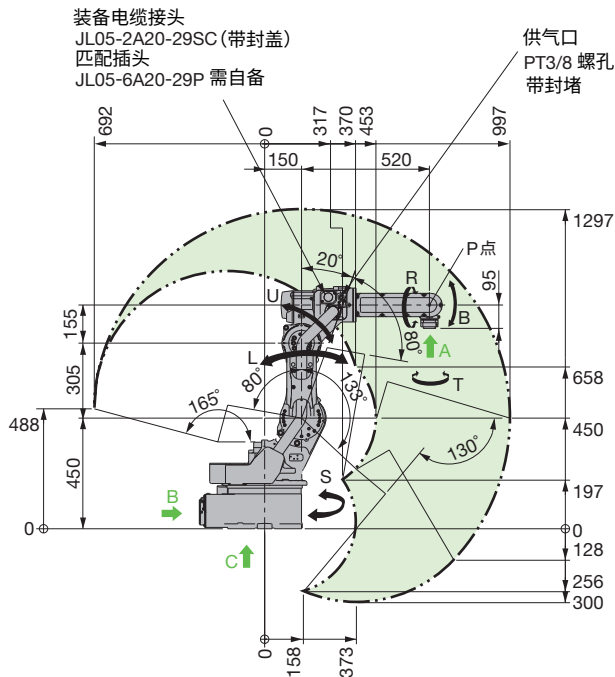


装备电缆接头
JL05-2A20-29PC (带封盖)
匹配插头 JL05-6A20-29S 需自备

视图 B



视图 C



机器人本体标准规格

名 称		MOTOMAN-MH6S
式 样		YR-MH0006S-A00
构 造		垂直多关节型（6自由度）
负 载		6 kg
重 复 定 位 精 度*1		±0.08 mm
动 作 范 围	S 轴（旋 转）	-170° ~ +170°
	L 轴（下 臂）	-80° ~ +133°
	U 轴（上 臂）	-130° ~ +165°
	R 轴（手腕旋转）	-180° ~ +180°
	B 轴（手腕摆动）	-45° ~ +225°
	T 轴（手腕回转）	-360° ~ +360°
最 大 速 度	S 轴（旋 转）	3.84 rad/s, 220°/s
	L 轴（下 臂）	3.84 rad/s, 220°/s
	U 轴（上 臂）	3.84 rad/s, 220°/s
	R 轴（手腕旋转）	7.16 rad/s, 410°/s
	B 轴（手腕摆动）	7.16 rad/s, 410°/s
	T 轴（手腕回转）	10.65 rad/s, 610°/s

容许力矩	R 轴 (手腕旋转)	11.8 N·m
	B 轴 (手腕摆动)	9.8 N·m
	T 轴 (手腕回转)	5.9 N·m
容许惯性矩 (GD ² /4)	R 轴 (手腕旋转)	0.27 kg·m ²
	B 轴 (手腕摆动)	0.27 kg·m ²
	T 轴 (手腕回转)	0.06 kg·m ²
本体重量		120 kg
安装环境	温度	0 ~ +45°C
	湿度	20 ~ 80%RH (无结露)
	振动	4.9 m/s ² 以下
	其它	- 远离腐蚀性气体或液体, 易燃气体。 - 保持环境远离水, 油和粉尘。 - 远离电气噪声源。
电源容量 *2		1.5 kVA

*1:符合 JIS B 8432 标准。

*2:因用途, 动作模式不同而不同。

(注) 本表以SI单位记载。

MOTOMAN-HP20D

负载 20kg, 最大伸长长度 R1717mm

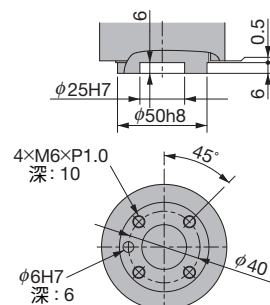
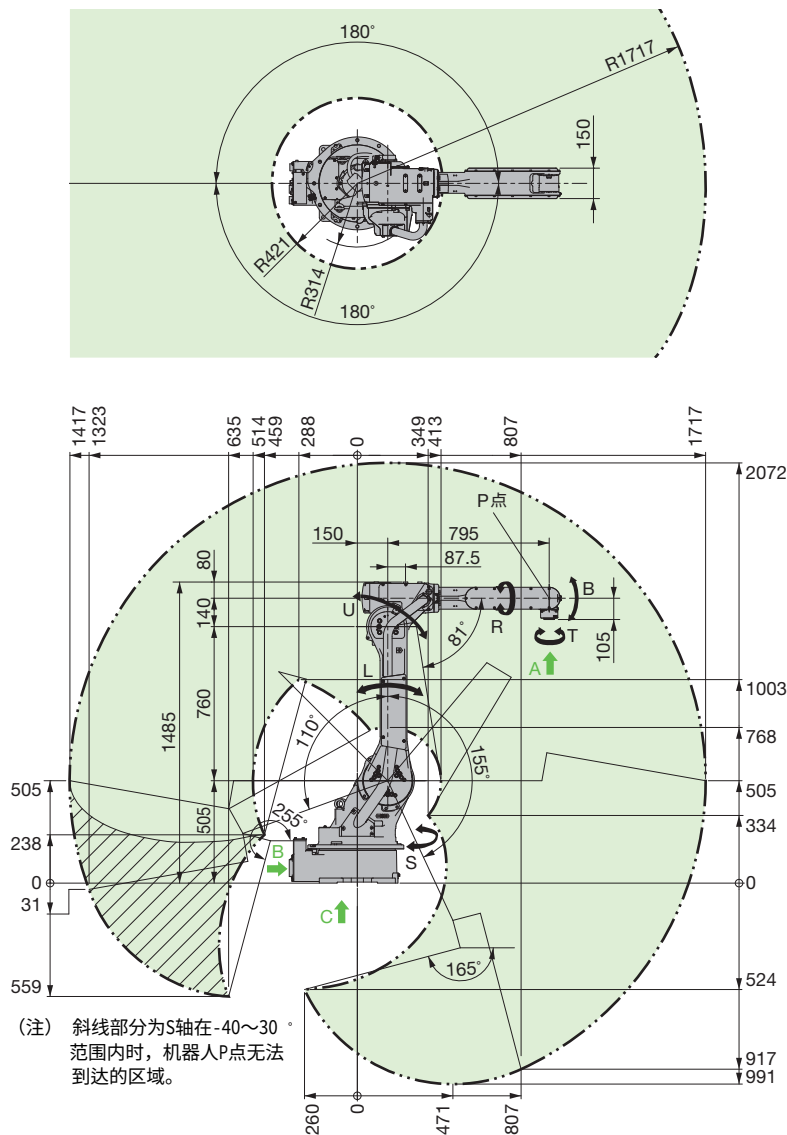
对应DX100

对应FS100

尺寸及动作范围

单位: mm

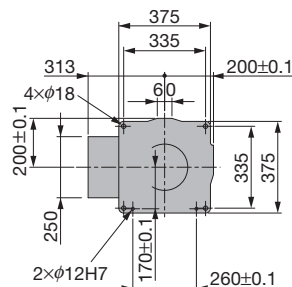
□: P点动作范围



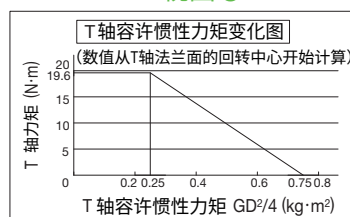
视图 A
空气入口
PT3/8 螺孔

装备电缆接头 (接头底座部位)
JL05-2A20-29PC (带封盖)
匹配插头 JL05-6A20-29S 需自备

视图 B



视图 C



机器人本体标准规格

名 称		MOTOMAN-HP20D*3
式 样		YR-HP0020D-A00*4
构 造		垂直多关节型（6自由度）
负 载		20 kg
重 复 定 位 精 度 *1		±0.06 mm
动 作 范 围	S 轴（旋 转）	-180° ~ +180°
	L 轴（下 臂）	-110° ~ +155°
	U 轴（上 臂）	-165° ~ +255°
	R 轴（手腕旋转）	-200° ~ +200°
	B 轴（手腕摆动）	-50° ~ +230°
	T 轴（手腕回转）	-360° ~ +360°
最 大 速 度	S 轴（旋 转）	3.44 rad/s, 197°/s
	L 轴（下 臂）	3.05 rad/s, 175°/s
	U 轴（上 臂）	3.58 rad/s, 205°/s
	R 轴（手腕旋转）	6.98 rad/s, 400°/s
	B 轴（手腕摆动）	6.98 rad/s, 400°/s
	T 轴（手腕回转）	10.47 rad/s, 600°/s

容许力矩	R 轴 (手腕旋转)	39.2 N·m
	B 轴 (手腕摆动)	39.2 N·m
	T 轴 (手腕回转)	19.6 N·m
	(GD²/4)	
容许惯性矩	R 轴 (手腕旋转)	1.05 kg·m²
	B 轴 (手腕摆动)	1.05 kg·m²
(GD²/4)	T 轴 (手腕回转)	0.75 kg·m² (T轴向下方向的界限值)*5
	本体重量	268 kg
安装环境	温度	0 ~ +45°C
	湿度	20 ~ 80%RH (无结露)
	振动	4.9 m/s² 以下
	其它	- 远离腐蚀性气体或液体, 易燃气体。 - 保持环境远离水, 油和粉尘。 - 远离电气噪声源。
电源容量 *2		2.0 kVA*6

*1: 符合JIS B 8432 标准。

*2: 因用途, 动作模式不同而不同。

*3: 控制柜为FS100时, 名称为MOTOMAN-HP20F。

*4: 控制柜为FS100时, 式样为YR-HP0020F-A00。

*5: 详细内容请参照上图“T轴容许惯性力矩变化图”。

*6: 当使用FS100时, 电源容量为1.5kVA。

(注) 本表以SI单位记载。

MOTOMAN-HP20D-6

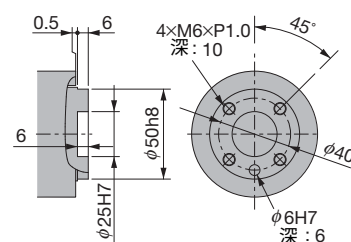
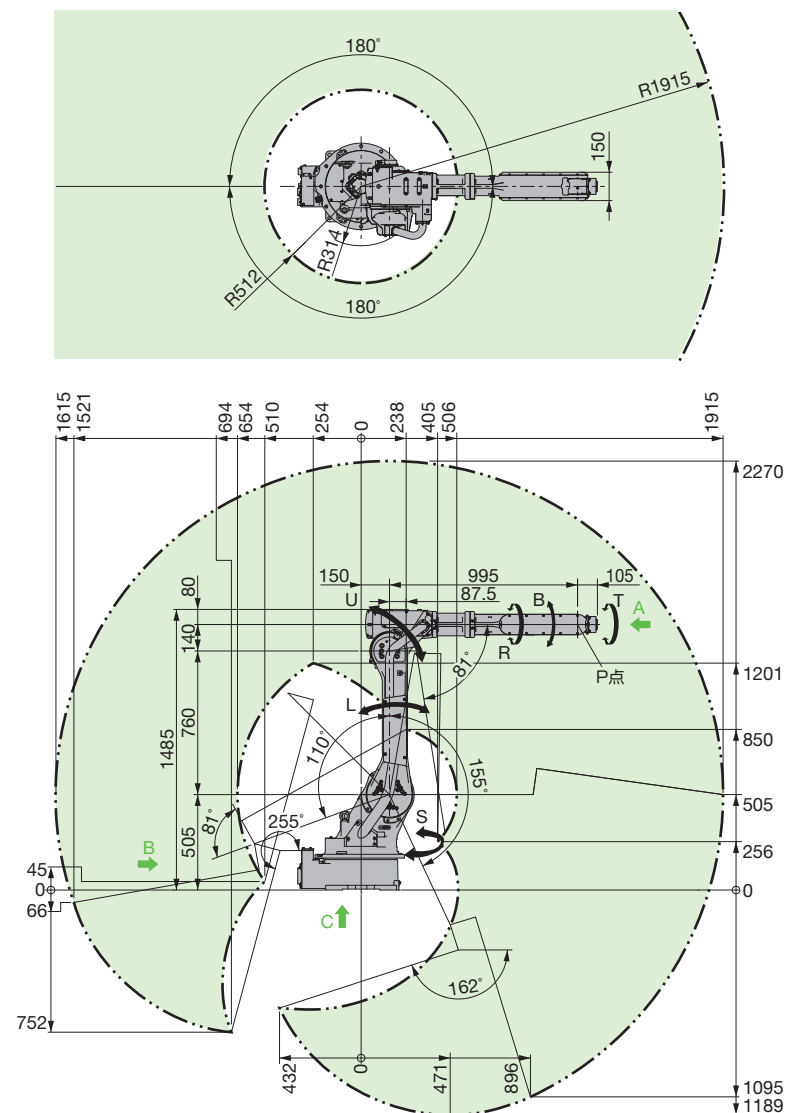
负载 6kg, 最大伸长度R1915mm

对应DX100

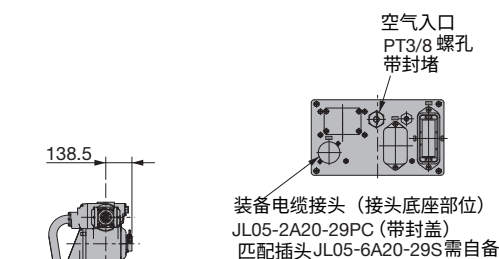
尺寸及动作范围

单位: mm

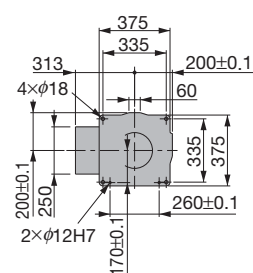
□: P 点动作范围



视图A



视图B



视图C

机器人本体标准规格

名 称	MOTOMAN-HP20D-6	
式 样	YR-HP0020D-A10	
构 造	垂直多关节型 (6自由度)	
负 载	6 kg	
重 复 定 位 精 度 *1	±0.06 mm	
动 作 范 围	S 轴 (旋 转)	-180° ~ +180°
	L 轴 (下 臂)	-110° ~ +155°
	U 轴 (上 臂)	-162° ~ +255°
	R 轴 (手腕 旋转)	-200° ~ +200°
	B 轴 (手腕 摆动)	-50° ~ +230°
	T 轴 (手腕 回转)	-360° ~ +360°
最 大 速 度	S 轴 (旋 转)	3.44 rad/s, 197°/s
	L 轴 (下 臂)	3.05 rad/s, 175°/s
	U 轴 (上 臂)	3.26 rad/s, 187°/s
	R 轴 (手腕 旋转)	6.98 rad/s, 400°/s
	B 轴 (手腕 摆动)	6.98 rad/s, 400°/s
	T 轴 (手腕 回转)	10.47 rad/s, 600°/s

容许力矩	R 轴 (手腕旋转)	11.8 N·m
	B 轴 (手腕摆动)	9.8 N·m
	T 轴 (手腕回转)	5.9 N·m
容许惯性矩 (GD ² /4)	R 轴 (手腕旋转)	0.24 kg·m ²
	B 轴 (手腕摆动)	0.17 kg·m ²
	T 轴 (手腕回转)	0.06 kg·m ²
本体重量		273 kg
安装环境	温度	0 ~ +45°C
	湿度	20 ~ 80%RH (无结露)
	振动	4.9 m/s ² 以下
	其它	- 远离腐蚀性气体或液体, 易燃气体。 - 保持环境远离水, 油和粉尘。 - 远离电气噪声源。
电源容量 *2		2.0 kVA

*1: 符合 JIS B 8432 标准。

*2: 因用途, 动作模式不同而不同。

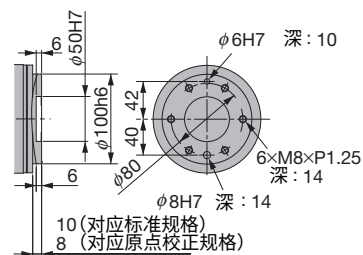
(注) 1 本表以 SI 单位记载。

2 本图以 B 轴向下方向为原点。



对应DX100

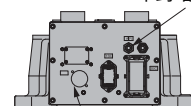
■: P 点动作范围



视图 A

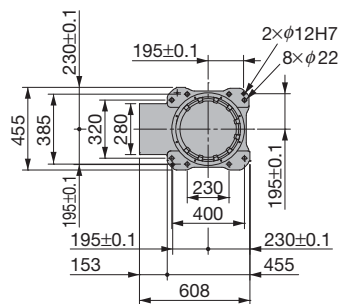


空气入口
PT3/8 螺孔
带封堵



装备电缆接头
JL05-2A24-28PC (带封盖)
匹配插头JL05-6A24-28S需自备

视图 B



视图 C

*1 符合 JIS B 8432 标准。
*2 因用途，动作模式不同而不同。
(注) 本表以 SI 单位记载。



MOTOMAN-MH50-20

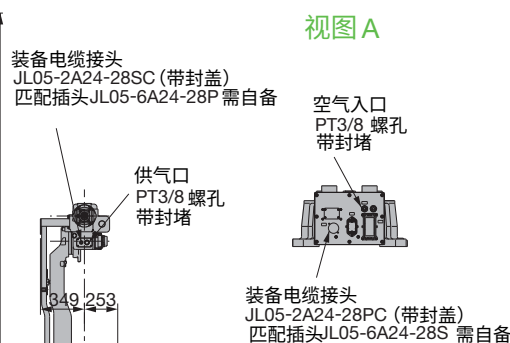
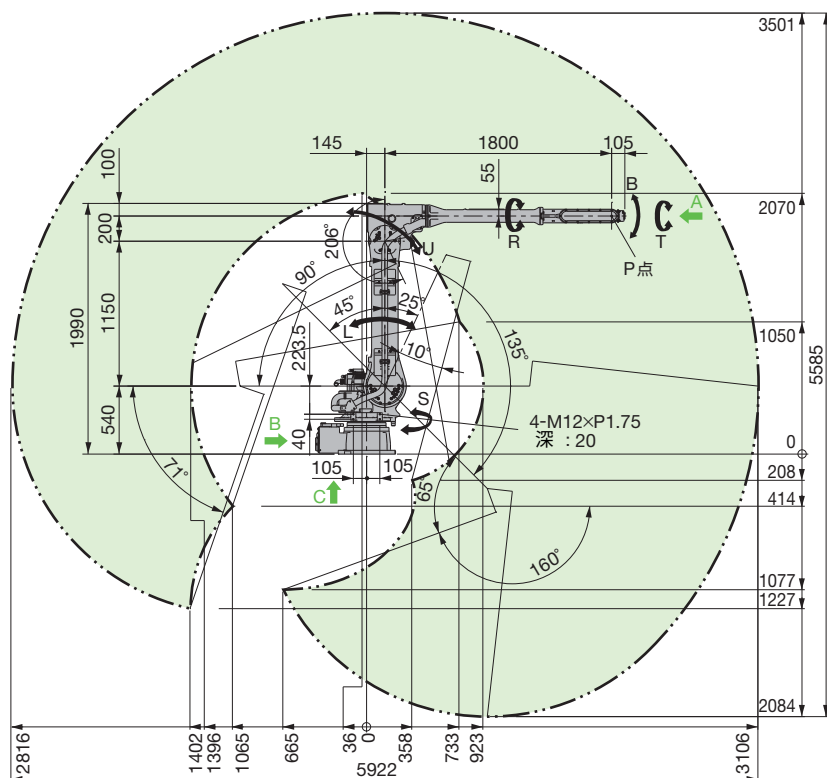
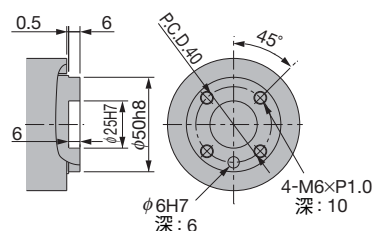
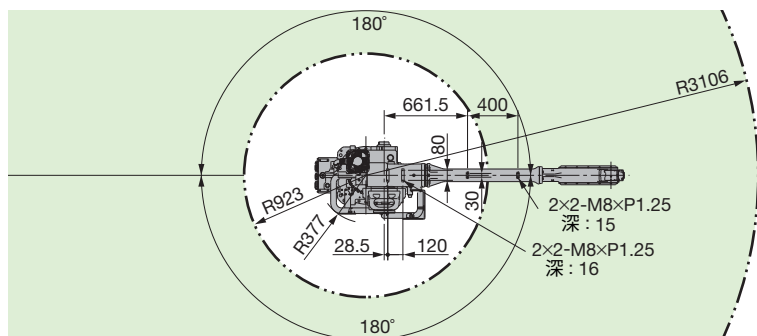
负载20kg, 最大伸长长度R3106mm

对应DX100

尺寸及动作范围

单位: mm

---: P 点动作范围



视图 A

视图 B

视图 C

机器人本体标准规格

名 称		MOTOMAN-MH50-20
式 样		YR-MH00050-A10
构 造		垂直多关节型 (6自由度)
负 载		20 kg
重 复 定 位 精 度 *1		±0.15 mm
动 作 范 围	S 轴 (旋 转)	-180° ~ +180°
	L 轴 (下 臂)	-90° ~ +135°
	U 轴 (上 臂)	-160° ~ +251°
	R 轴 (手腕旋转)	-190° ~ +190°
	B 轴 (手腕摆动)	-50° ~ +230°
	T 轴 (手腕回转)	-360° ~ +360°
最 大 速 度	S 轴 (旋 转)	3.14 rad/s, 180°/s
	L 轴 (下 臂)	3.11 rad/s, 178°/s
	U 轴 (上 臂)	3.11 rad/s, 178°/s
	R 轴 (手腕旋转)	6.98 rad/s, 400°/s
	B 轴 (手腕摆动)	6.98 rad/s, 400°/s
	T 轴 (手腕回转)	10.47 rad/s, 600°/s

容许力矩	R 轴 (手腕旋转)	39.2 N·m
	B 轴 (手腕摆动)	39.2 N·m
	T 轴 (手腕回转)	19.6 N·m
	容许惯性矩 (GD²/4)	0.75 kg·m²
本体重量	R 轴 (手腕旋转)	1.05 kg·m²
	B 轴 (手腕摆动)	1.05 kg·m²
	T 轴 (手腕回转)	0.75 kg·m²
	本体重量	495 kg
安装环境	温度	0 ~ +45°C
	湿度	20 ~ 80%RH (无结露)
	振动	4.9 m/s² 以下
	其它	- 远离腐蚀性气体或液体, 易燃气体。 - 保持环境远离水, 油和粉尘。 - 远离电气噪声源。
电源容量 *2		3.5 kVA

*1: 符合 JIS B 8432 标准。

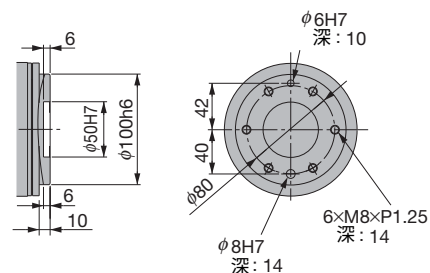
*2: 因用途, 动作模式不同而不同。

(注) 本表以SI单位记载。



对应DX100

■: P 点动作范围





MOTOMAN-MH165

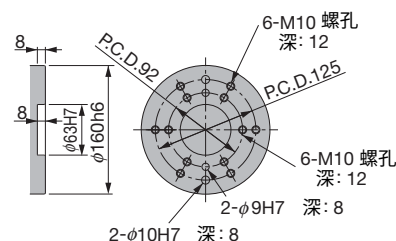
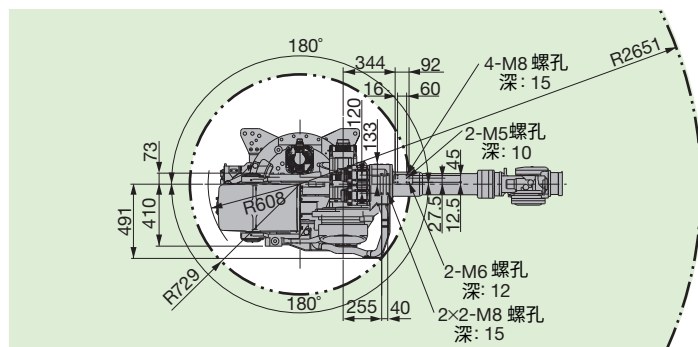
负载165kg, 最大伸长度R2651mm

对应DX100

尺寸及动作范围

单位: mm

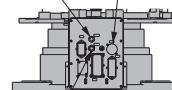
□: P点动作范围



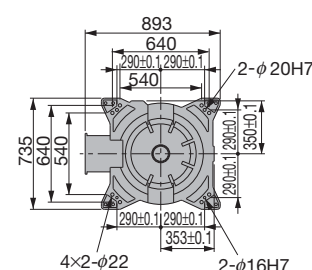
视图 A

装备电缆接头 (底座部位)
JL05-2A24-28PC (带封盖)
匹配插头 JL05-6A24-28S 需自备

空气入口 A
PT3/8 螺孔
带封堵



视图 B



视图 C

机器人本体标准规格

名 称		MOTOMAN-MH165
式 样		YR-MH00165-A00
构 造		垂直多关节型 (6自由度)
负 载		165 kg
重 复 定 位 精 度 *1		±0.2 mm
动 作 范 围	S 轴 (旋 转)	-180° ~ +180°
	L 轴 (下 臂)	-60° ~ +76°
	U 轴 (上 臂)	-142.5° ~ +230°
	R 轴 (手腕 旋转)	-360° ~ +360°
	B 轴 (手腕 摆动)	-130° ~ +130°
	T 轴 (手腕 回转)	-360° ~ +360°
最 大 速 度	S 轴 (旋 转)	1.92 rad/s, 110°/s
	L 轴 (下 臂)	1.92 rad/s, 110°/s
	U 轴 (上 臂)	1.92 rad/s, 110°/s
	R 轴 (手腕 旋转)	3.05 rad/s, 175°/s
	B 轴 (手腕 摆动)	2.62 rad/s, 150°/s
	T 轴 (手腕 回转)	4.19 rad/s, 240°/s

容许力矩	R 轴 (手腕旋转)	921 N·m
	B 轴 (手腕摆动)	921 N·m
	T 轴 (手腕回转)	490 N·m
容许惯性矩 (GD ² /4)	R 轴 (手腕旋转)	85 kg·m ²
	B 轴 (手腕摆动)	85 kg·m ²
	T 轴 (手腕回转)	45 kg·m ²
本体重量		1100 kg
安装环境	温度	0 ~ +45°C
	湿度	20 ~ 80%RH (无结露)
	振动	4.9 m/s ² 以下
	其它	- 远离腐蚀性气体或液体, 易燃气体。 - 保持环境远离水, 油和粉尘。 - 远离电气噪声源。
电源容量 *2		5.0 kVA

*1: 符合JIS B 8432 标准。

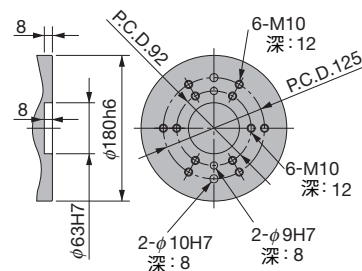
*2: 因用途, 动作模式不同而不同。

(注) 本表以SI单位记载。

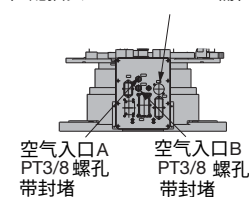
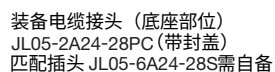


对应DX100

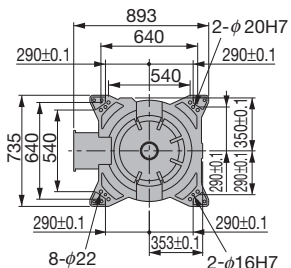
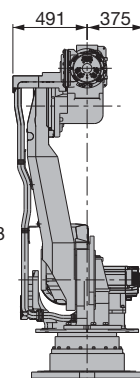
■: P 点动作范围



视图A



视图 B



视图 C

*1: 符合 JIS B 8432 标准。
*2: 因用途, 动作模式不同而不同。
(注) 本表以 SI 单位记载。



MOTOMAN-MH250

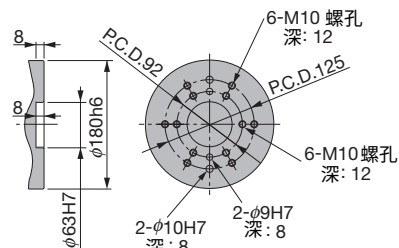
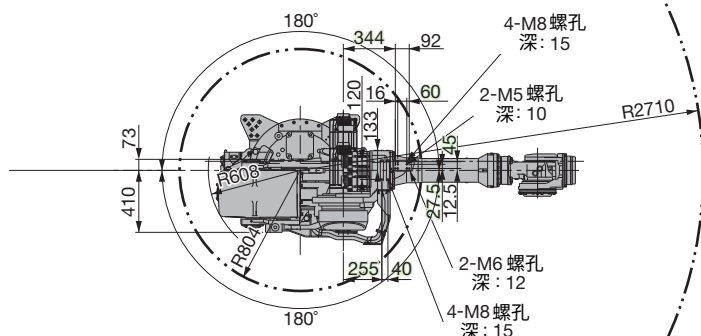
负载 250kg,最大伸长度 R2710mm

对应DX100

尺寸及动作范围

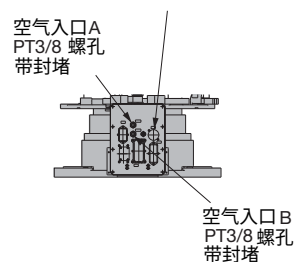
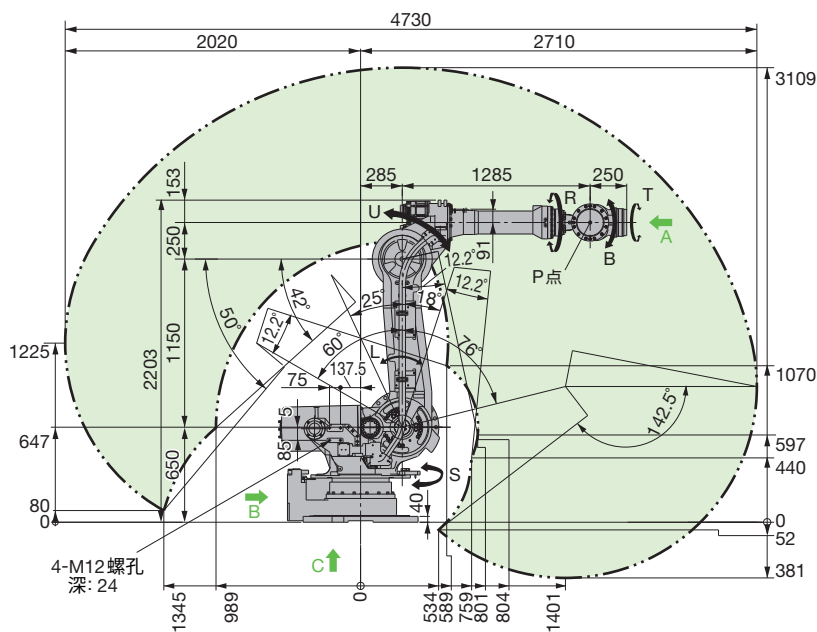
单位: mm

■: P点动作范围

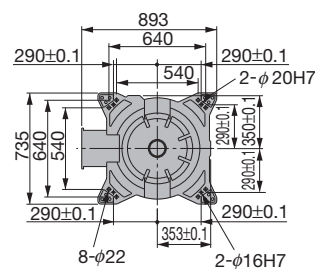


视图A

装备电缆接头 (底座部位)
JL05-2A24-28PC (带封盖)
匹配插头 JL05-6A24-28S 需自备



视图B



视图C

机器人本体标准规格

名 称		MOTOMAN-MH250
式 样		YR-MH00250-A00
构 造		垂直多关节型（6自由度）
负 载		250 kg
重 复 定 位 精 度 *1		±0.2 mm
动 作 范 围	S 轴 （ 旋 转 ）	-180° ～ +180°
	L 轴 （ 下 臂 ）	-60° ～ +76°
	U 轴 （ 上 臂 ）	-142.5° ～ +230°
	R 轴（手腕旋转）	-360° ～ +360°
	B 轴（手腕摆动）	-125° ～ +125°
	T 轴（手腕回转）	-360° ～ +360°
最 大 速 度	S 轴 （ 旋 转 ）	1.75 rad/s, 100°/s
	L 轴 （ 下 臂 ）	1.57 rad/s, 90°/s
	U 轴 （ 上 臂 ）	1.69 rad/s, 97°/s
	R 轴（手腕旋转）	2.09 rad/s, 120°/s
	B 轴（手腕摆动）	2.09 rad/s, 120°/s
	T 轴（手腕回转）	3.32 rad/s, 190°/s

容许力矩	R轴 (手腕旋转)	1385 N·m
	B轴 (手腕摆动)	1385 N·m
	T轴 (手腕回转)	735 N·m
容许惯性矩 (GD ² /4)	R轴 (手腕旋转)	317 kg·m ²
	B轴 (手腕摆动)	317 kg·m ²
	T轴 (手腕回转)	200 kg·m ²
本体重量		1130 kg
安装环境	温度	0 ~ +45°C
	湿度	20 ~ 80%RH (无结露)
	振动	4.9 m/s ² 以下
其它		- 远离腐蚀性气体或液体, 易燃气体。 - 保持环境远离水, 油和粉尘。 - 远离电气噪声源。
	电源容量 *2	6.0 kVA

*1: 符合 JIS B 8432 标准。

*2: 因用途, 动作模式不同而不同。

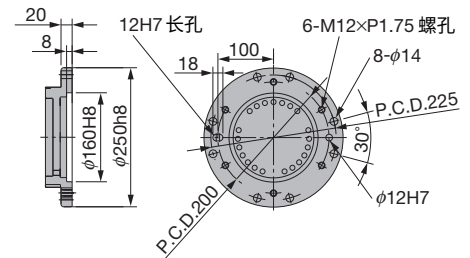
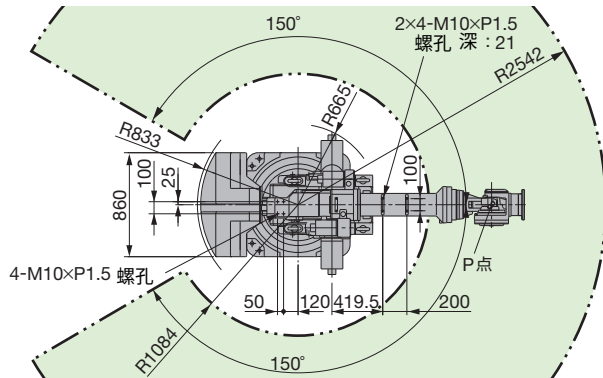
(注) 本表以SI单位记载。

MOTOMAN-UP350D

负载 350kg, 最大伸长度 R2542mm

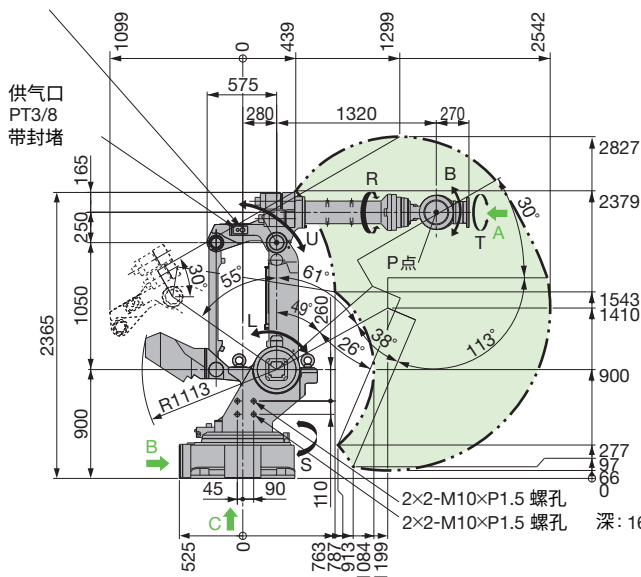
对应DX100

尺寸及动作范围 单位: mm □: P 点动作范围

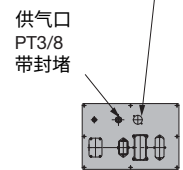


视图 A

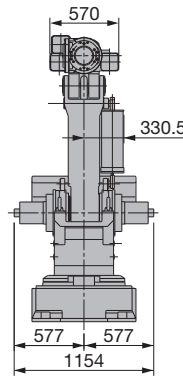
装备电缆接头
JL05-2A22-14SC (带封盖)
匹配插头 JL05-6A22-14P 需自备



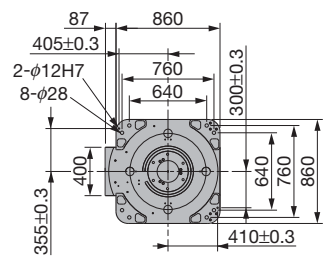
装备电缆接头
JL05-2A22-14PC (带封盖)
匹配插头 JL05-6A22-14S 需自备



视图 B



视图 C



机器人本体标准规格

名 称		MOTOMAN-UP350D
式 样		YR-UP0350D-A00
构 造		垂直多关节型（6自由度）
负 载		350 kg
重 复 定 位 精 度 *1		±0.5 mm
动 作 范 围	S 轴（旋 转）	-150° ~ +150°
	L 轴（下 臂）	-55° ~ +61°
	U 轴（上 臂）	-113° ~ +30°
	R 轴（手腕 旋转）	-360° ~ +360°
	B 轴（手腕 摆动）	-125° ~ +125°
	T 轴（手腕 回转）	-360° ~ +360°
最 大 速 度	S 轴（旋 转）	1.66 rad/s, 95°/s
	L 轴（下 臂）	1.66 rad/s, 95°/s
	U 轴（上 臂）	1.66 rad/s, 95°/s
	R 轴（手腕 旋转）	1.75 rad/s, 100°/s
	B 轴（手腕 摆动）	1.75 rad/s, 100°/s
	T 轴（手腕 回转）	2.79 rad/s, 160°/s

容许力矩	R 轴 (手腕旋转)	1960 N·m
	B 轴 (手腕摆动)	1960 N·m
	T 轴 (手腕回转)	823 N·m
容许惯性矩 (GD²/4)	R 轴 (手腕旋转)	150 kg·m²
	B 轴 (手腕摆动)	150 kg·m²
	T 轴 (手腕回转)	90 kg·m²
本体重量		2200 kg
安装环境	温度	0 ~ +45°C
	湿度	20 ~ 80%RH (无结露)
	振动	4.9 m/s² 以下
	其它	- 远离腐蚀性气体或液体, 易燃气体。 - 保持环境远离水, 油和粉尘。 - 远离电气噪声源。
电源容量 *2		5.5 kVA

*1: 符合 JIS B 8432 标准。

*2: 因用途, 动作模式不同而不同。

(注) 本表以 SI 单位记载。



MOTOMAN-UP350D-500

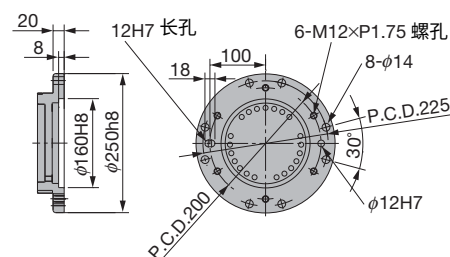
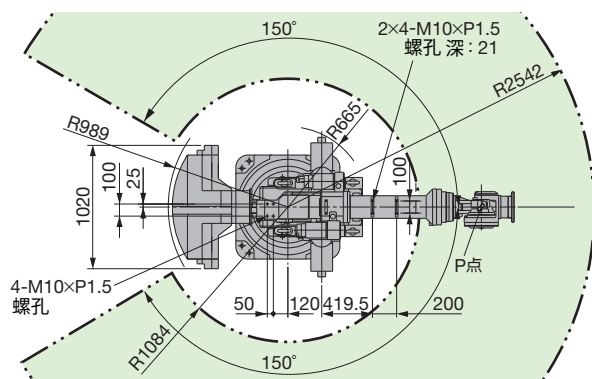
负载 500kg,最大伸长度R2542mm

对应DX100

尺寸及动作范围

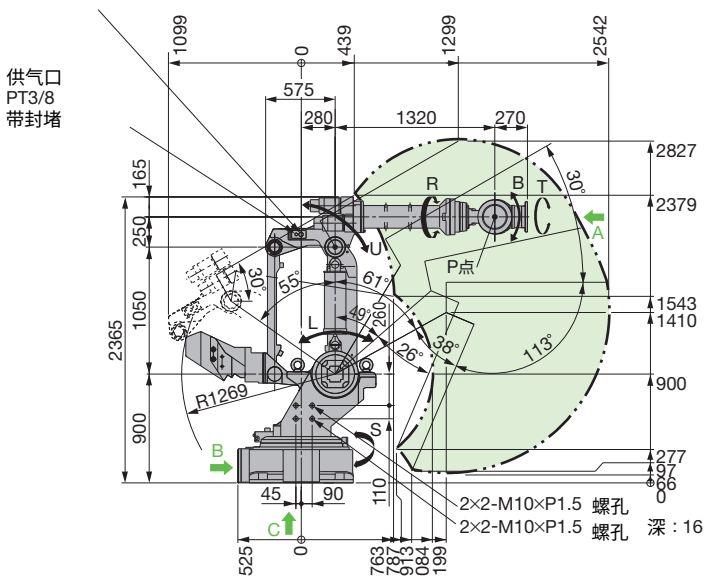
单位: mm

□: P点动作范围



视图 A

装备电缆接头
JL05-2A22-14SC (带封盖)
匹配插头JL05-6A22-14P 需自备

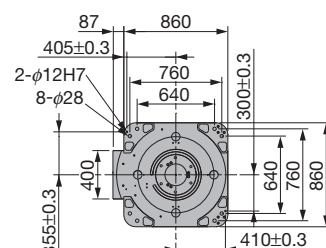
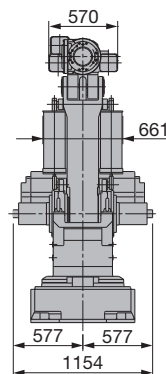


供气口
PT3/8
带封堵

装备电缆接头
JL05-2A22-14PC (带封盖)
匹配插头JL05-6A22-14S 需自备

供气口
PT3/8
带封堵

视图 B



视图 C

机器人本体标准规格

名 称		MOTOMAN-UP350D-500
式 样		YR-UP0350D-A20
构 造		垂直多关节型 (6自由度)
负 载		500 kg
重 复 定 位 精 度 *1		±0.5 mm
动 作 范 围	S 轴 (旋 转)	-150° ~ +150°
	L 轴 (下 臂)	-55° ~ +61°
	U 轴 (上 臂)	-113° ~ +30°
	R 轴 (手腕 旋转)	-360° ~ +360°
	B 轴 (手腕 摆动)	-125° ~ +125°
	T 轴 (手腕 回转)	-360° ~ +360°
最 大 速 度	S 轴 (旋 转)	1.40 rad/s, 80°/s
	L 轴 (下 臂)	1.40 rad/s, 80°/s
	U 轴 (上 臂)	1.40 rad/s, 80°/s
	R 轴 (手腕 旋转)	1.75 rad/s, 100°/s
	B 轴 (手腕 摆动)	1.75 rad/s, 100°/s
	T 轴 (手腕 回转)	2.79 rad/s, 160°/s

容许力矩	R 轴 (手腕旋转)	1960 N·m
	B 轴 (手腕摆动)	1960 N·m
	T 轴 (手腕回转)	823 N·m
容许惯性矩 (GD²/4)	R 轴 (手腕旋转)	150 kg·m²
	B 轴 (手腕摆动)	150 kg·m²
	T 轴 (手腕回转)	90 kg·m²
本体重量		2350 kg
安装环境	温度	0 ~ +45°C
	湿度	20 ~ 80%RH (无结露)
	振动	4.9 m/s²以下
	其它	- 远离腐蚀性气体或液体, 易燃气体。 - 保持环境远离水, 油和粉尘。 - 远离电气噪声源。
电源容量 *2		5.5 kVA

*1: 符合 JIS B 8432 标准。

*2: 因用途, 动作模式不同而不同。

(注) 本表以SI单位记载。



MOTOMAN-UP400RD

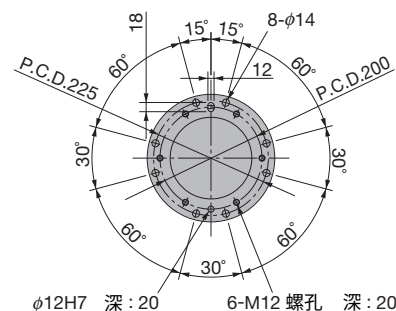
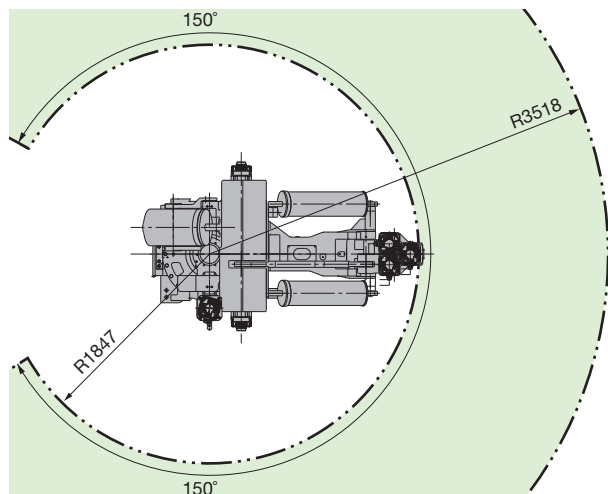
负载400kg,最大伸长度R3518mm

对应DX100

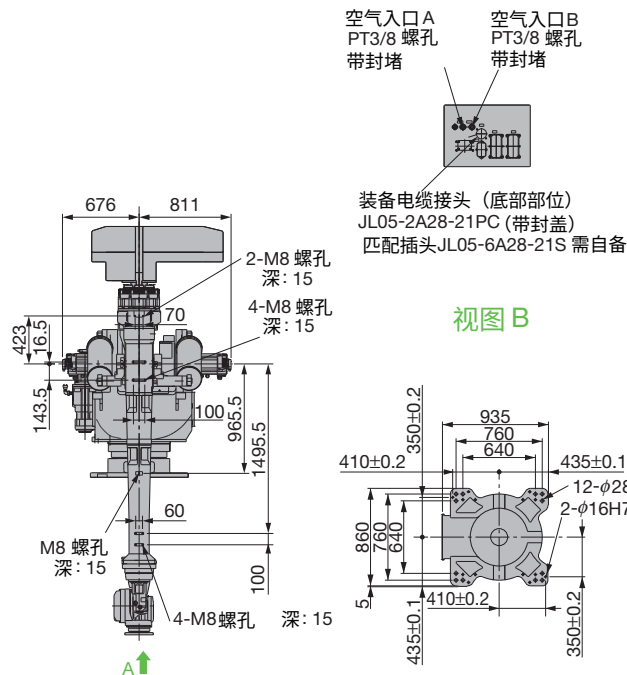
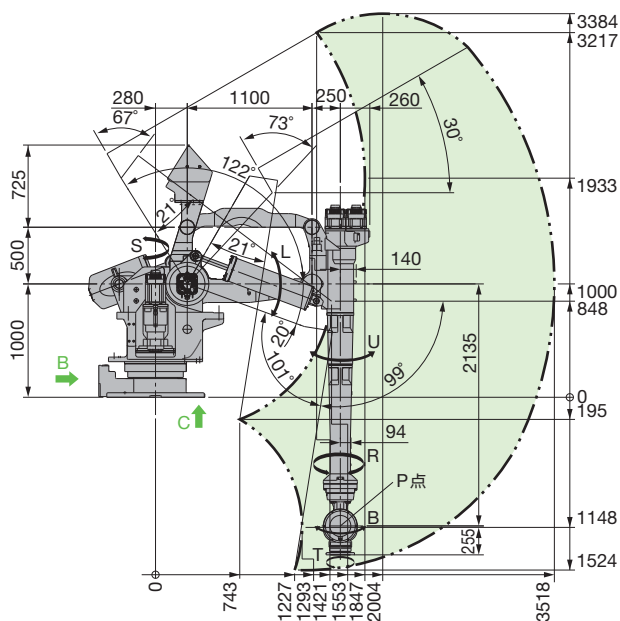
尺寸及动作范围

单位: mm

虚线: P点动作范围



视图 A



视图 B

视图 C

机器人本体标准规格

名 称		MOTOMAN-UP400RD
式 样		YR-UP0400RD-A00
构 造		垂直多关节型 (6自由度)
负 载		400 kg
重 复 定 位 精 度 *1		±0.5 mm
动 作 范 围	S 轴 (旋 转)	-150° ~ +150°
	L 轴 (下 臂)	-122° ~ +20°
	U 轴 (上 臂)	-9° ~ +120°
	R 轴 (手腕旋转)	-360° ~ +360°
	B 轴 (手腕摆动)	-120° ~ +120°
	T 轴 (手腕回转)	-360° ~ +360°
最 大 速 度	S 轴 (旋 转)	1.40 rad/s, 80°/s
	L 轴 (下 臂)	1.40 rad/s, 80°/s
	U 轴 (上 臂)	1.40 rad/s, 80°/s
	R 轴 (手腕旋转)	1.40 rad/s, 80°/s
	B 轴 (手腕摆动)	1.40 rad/s, 80°/s
	T 轴 (手腕回转)	2.79 rad/s, 160°/s

容许力矩	R 轴 (手腕旋转)	1960 N·m
	B 轴 (手腕摆动)	1960 N·m
	T 轴 (手腕回转)	833 N·m
容许惯性矩 (GD²/4)	R 轴 (手腕旋转)	150 kg·m²
	B 轴 (手腕摆动)	150 kg·m²
	T 轴 (手腕回转)	50 kg·m²
本体重量		3600 kg
安装环境	温度	0 ~ +45°C
	湿度	20 ~ 80%RH (无结露)
	振动	4.9 m/s² 以下
其它		- 远离腐蚀性气体或液体, 易燃气体。 - 保持环境远离水, 油和粉尘。 - 远离电气噪声源。
电源容量 *2		8.5 kVA

*1: 符合 JIS B 8432 标准。

*2: 因用途, 动作模式不同而不同。

(注) 本表以SI单位记载。

MOTOMAN-MH, HP, UP系列

控制柜标准规格

项 目	DX100 控制柜	FS100 控制柜
结 构	防尘结构	标准：开放结构（IP20），选项：防尘结构保护柜体（IP54）
尺 寸 重 量	425（W）×450（D）×1200（H）mm, 100kg	470（W）×420（D）×200（H）mm（不含突起部分），20kg
对 应 机 种	此样本中所刊登的所有MOTOMAN机型 （小型机种*1：可对应3个外部轴，大型机种*2：可对应2个外部轴）	MOTOMAN-MH5F, MH5LF, MH6F, HP20F 可对应2个外部轴
冷 却 方 式	间接冷却	直接冷却
周 围 温 度	通电时：0~+45℃ 保管时：-10~+60℃	通电时：0~+40℃ 保管时：-10~+60℃
相 对 湿 度	最大90%（无结露）	最大90%（无结露）
电 源 规 格	三相AC200V/220V（+10%，-15%）60Hz（±2%）（日本规格） 三相AC200V（+10%，-15%）50Hz（±2%）（日本规格）	三相AC200V/220V（+10%，-15%），50/60Hz 单相AC200V/230V（+10%，-15%），50/60Hz
接 地	D种（接地电阻100Ω以下 专用接地）	D种（接地电阻100Ω以下 专用接地）
输入输出信号	专用信号：输入23，输出5 通用信号：输入40，输出40 最大输入输出信号（选项）：输入2048，输出2048	专用信号：输入10，输出1 通用信号：输入28，输出28 最大输入输出信号：输入1024，输出1024
位置控制方式	串行编码器	串行编码器
存 储 容 量	JOB:200000程序点，10000机器人命令 CIO梯形图：20000程序点	JOB:10000程序点，1000机器人命令 CIO梯形图：1500程序点
扩 展 插 槽	PCI：2个插槽（主CPU），1个插槽（伺服CPU） 1个插槽（其它用途，传感器基板专用）	MP2000×5个插槽
LAN（上位连接）	1个（10BASE-T/100BASE-TX）	1个（10BASE-T/100BASE-TX）
串行I/F	RS-232C：1个	RS-232C：1个
控 制 方 式	伺服软件	
驱 动 单 元	标准6轴+2个单轴放大器 最大可搭载8个轴	标准6轴+外部轴用2轴放大器
颜 色	孟塞尔色系5Y/1	孟塞尔色系5Y/1
项 目	示教编程器（FS100的示教编程器为选项，式样与DX100有所不同）	
尺 寸	169（宽）×314.5（高）×50（厚）mm	
毛 重	0.990kg	
材 质	强化塑料	
操 作 机 器	选择键，轴操作键（8轴），数值键/功能键，模式切换键（示教模式，再现模式，远程模式），急停键，启动开关，CF卡接口（CF卡为选项），USB端口（1个）	
显 示 器	分辨率：640×480像素 彩色LCD触摸屏，（中文，日文，英数字，其它）	
保 护 等 级	IP65	
电 缆 长 度	标准：8米，最长（选项）：36米	标准：8米，最长（选项）：20米

*1：小型机种：负载在20kg以下的MOTOMAN机器人

*2：大型机种：负载在50kg以上的MOTOMAN机器人

此外，MOTOMAN-MH215，MH250DE的控制柜里面装有再生电阻箱体（深120mm, 50kg）

安全 注意



- 使用前请详细阅读说明书及其附属资料，并请正确使用。
 - 此样本记载的产品为一般工业用机器人MOTOMAN。
 - 如因MOTOMAN故障或错误操作直接威胁到人身安全，以及被使用在会危害人身安全时，需另行商讨，具体情况请咨询本公司。
 - 为了便于客户理解，本公司在制作此样本时所使用的机器人照片，是在没有安装法律要求的安全栏基础上制作的。
- 机器人形象图采用图解方式。

安川首钢机器人有限公司

地址：北京经济技术开发区永昌北路7号

邮编：100176 TEL:86-10-67880541,67880544 FAX:86-10-67880542,67882878

安川首钢机器人有限公司上海分公司

地址：上海市嘉定区马陆镇博学南路1015弄8号

邮编：201801 TEL:86-21-39929199 FAX:86-21-39929197

广州办事处

地址：广州市天河区体育东路138号 金利来数码网络大厦1505室 邮编：510620 TEL:86-20-38780703 FAX:86-20-38780651

武汉办事处

地址：湖北省武汉市武昌区中南路7号 中商广场A座1718室

邮编：430071 TEL:86-27-59805170 FAX:86-27-59805171

重庆办事处

地址：重庆市高新区科园一路 大西洋国际大厦2403室

邮编：400039 TEL:86-23-68794632 FAX:86-23-68794631

长春办事处

地址：长春市朝阳区西安大路727号 中银大厦A座2107室

邮编：130061 TEL:86-431-88590308 FAX:86-431-88590309

Http://www.ysr-motoman.cn

email@ysr-motoman.cn



因产品更新所发生的功率、规格、尺寸等变更，恕不另行通知。

有关资料内容的咨询，请与本公司联系。