

# RM65

シリーズ

## 6自由度超軽量人型ロボットアーム

繰り返し位置決め精度

±0.05mm

コントローラーを含む自

重 7.2kg

作業半径 610mm

荷重 5kg



型番	RM65-B
自由度	6
定格荷重	5kg
本体重量	7.2 kg
繰り返し位置決め精度	±0.05 mm
作業半径	610 mm
供給電圧	DC 20～30V
防護等級	IP54 (ロボットアーム本体)
材質	アルミ合金+ABS
コントローラー	内蔵
通信方式	WIFI/イーサネット/USB/シリアル/RS485
制御方式	ドラッグティーチ/ティーチペンダント/API
関節運動範囲	J1 ±178°、J2 ±130°、J3 ±135° J4 ±178°、J5 ±128°、J6 ±360°
関節最大速度	J1-J2 180° /s、J3-J6 225° /s
動作温度/℃	0～45℃
作業湿度	25～85% 結露なし

型番	RM65-6F
自由度	6
定格荷重	5kg
本体重量	7.3 kg
繰り返し位置決め精度	±0.05 mm
作業半径	638.5 mm
6軸力範囲	200N/7N·m
6軸力精度	< 0.5% FS
供給電圧	DC 20～30V
防護等級	IP54 (ロボットアーム本体)
材質	アルミ合金+ABS
コントローラー	内蔵
通信方式	WIFI/イーサネット/USB/シリアル/RS485
制御方式	ドラッグティーチ/ティーチペンダント/API
関節運動範囲	J1 ±178°、J2 ±130°、J3 ±135° J4 ±178°、J5 ±128°、J6 ±360°
関節最大速度	J1-J2 180° /s、J3-J6 225° /s
動作温度/℃	0～45℃
作業湿度	25～85% 結露なし