

FANUC 協働ロボットレーザー溶接周辺機器

# 精密小型傾斜付外部軸ポジショナ

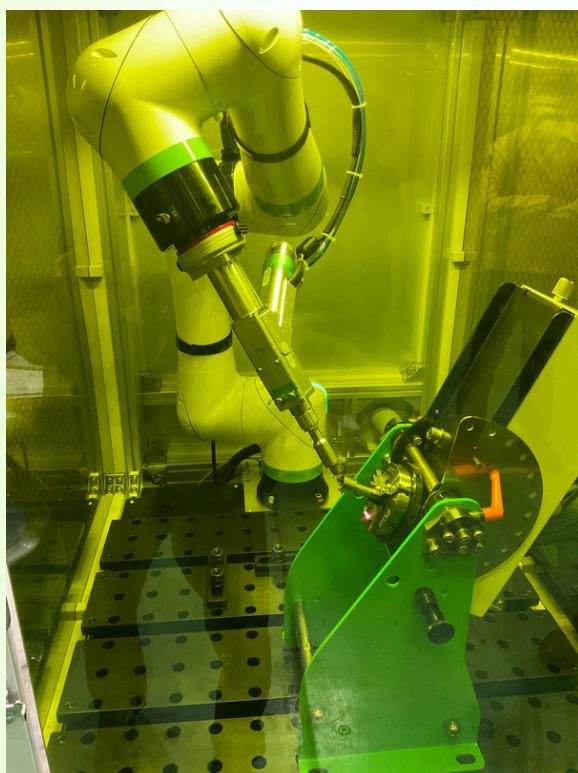


ARWP-02F



ARWP-03F

(減速機無し)



# ARWP-02F ARWP-03F

FANUCの協働ロボットCRXシリーズモーターを搭載した小型ポジショナ

回転：自動

傾斜角度調整：手動

回転精度：±50ミクロンメートル(当社計測)

モーターBOXス底面からケーブルをロボット

コントローラーへ繋ぎ、ティーチングペンダントで操作します。

## CRX外部軸使用条件

- ・ロボットコントローラー基盤「メインボードB」を選択
- ・「付加軸アンプ」の増設
- ・ソフトオプション追加(ポジショナ)
- ・独立付加軸(H895)
- ・協調ソフト(任意)

\*既設ロボットのメインボード交換や付加軸アンプの配線はFANUCのサービスマンに依頼を推奨します。

本装置は、外部入力制御式のモーター（FANUC製）を搭載した小型ポジショナです。

FANUC製協働ロボットCRXシリーズの接続周辺機器として使用します。

\*ワーク把持範囲や回転数の変更は別途制作可能です。

ARWP-02F ARWP-03F

定価 2,400,000円 2,200,000円

## ARWP-02F

条件	使用範囲
周囲温度	0~45°C
周囲湿度	通常75%以下(結露しないこと)
入力電源	AC 200-240V
質量	16kg
垂直最大搭載荷重	5kg
減速機入力回転数	最大3000rpm
チャック回転数	最大75rpm
角度位置固定	垂直から-30/+120° (15° ピッチ/フリー調節可)
チャック把持範囲	外径 φ1~75(96) 内径 φ21~65(86) カッコ内数字は推奨外
台座部固定穴	M12ボルト用 4箇所
寸法(幅×奥行き×高さ)	395×238×350

## ARWP-03F

条件	使用範囲
周囲温度	0~45°C
周囲湿度	通常75%以下(結露しないこと)
入力電源	AC 100-120V / 200-240V
質量	15kg
垂直最大搭載荷重	3kg
モーター一定格回転速度	最大5000/min
モーター最大トルク	10kgfcm
角度位置固定	垂直から-30/+120° (15° ピッチ/フリー調節可)
チャック把持範囲	外径 φ1~75(96) 内径 φ21~65(86) カッコ内数字は推奨外
台座部固定穴	M12ボルト用 4箇所
寸法(幅×奥行き×高さ)	266×238×279