

NACHI



INTRODUÇÃO
NOVO ROBÔ COMPACTO
MZ07

Robô mais rápido do mundo*

*Movimento máximo de todos os eixos

Braço leve e a mais recente tecnologia de controle de movimento o torna o robô mais rápido do mundo. Contribuindo com melhora na produtividade.

Avaliação padrão de tempo de ciclo (go and back) *1



*1 Payload is 1kg. This may vary according to the robot program and installation.

Especificações básicas do robô

Item				Especificação	
Modelo do robô				MZ07-01	MZ07L-01
Número de eixos				6	
Sistema de acionamento				AC Servo Motor	
Máx. alcance (envelope)	Braço	J1	Giro	7.85 rad/s (450°/s)	5.24 rad/s (300°/s)
		J2	Frente/Trás	6.63 rad/s (380°/s)	4.89 rad/s (280°/s)
		J3	Cima/Baixo	9.08 rad/s (520°/s)	6.28 rad/s (360°/s)
	Punho	J4/J5	Rotação 2/Punho	9.60 rad/s (550°/s)	
		J6	Rotação 1	17.5 rad/s (1000°/s)	
Carga máxima				7 kg	
Toque com carga estática permissível	J4/J5	Rotação 2/Punho	16.6 N.m		
	J6	Rotação 1	9.4 N.m		
Repetibilidade de posição*2				±0.02 mm	±0.03 mm
Temperatura Ambiente				0-45 °C	
Instalação				Piso/Parede/Angular/Invertido	
Massa do robô				30 kg	32 kg
Alcance máximo				723 mm	912 mm

1[rad]=180/π[°], 1[N.m]=1/9.8[kgf.m]

*Complacente 2 JIS B 8432.

Especificações do controlador

Item	Especificação	
Eixos controláveis	6-Eixos	
Eixos controláveis (Máx)	7-Eixos	
Capacidade de programas	9.999 programas	
Memória	256MB (2.560.000 passos)	
Memória externa	Porta USB	
Dimensão externa	369(L)×490(C)×173(A)	
Massa	Aprox. 17kg	
Alimentação primária	3-Fases AC200-230V	±10%
	Monofásico AC200-230V	±10%
Consumo de energia	0.4KVA	
A prova de poeira e gotejamento	IP20	
Temperatura Ambiente	0~40°C	
Humidade Ambiente	20~85%(sem condensação)	

Instalação inteligente do cabo

Cabos e tubos podem ser direcionados para o braço oco



Punho convencional
cabos pendurados

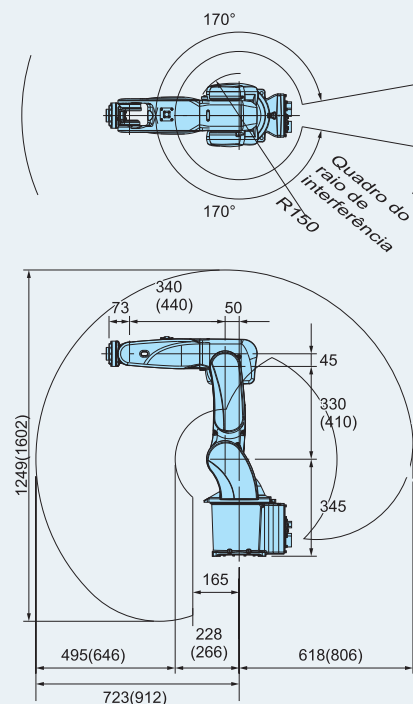
Direcionamento do cabo melhorado

Evita interferência com o equipamento periférico
Permite que o braço entre em locais estreitos
Aumento da confiança através do comportamento estável durante operação de alta velocidade



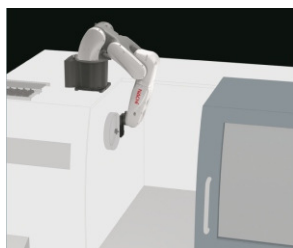
Punho oco
cabos armazenados dentro do punho

Dimensão do robô e envelope de operação



Dimensão do MZ07 é mostrado nos ()

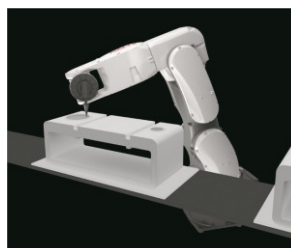
Exemplos de aplicações



Alimentação máquinas



Montagem



Rebarbação



Empacotando

*As especificações estão sujeitas a alterações sem aviso prévio.

No caso do usuário final utilizar este produto com fins militares ou produção de armamento, este produto pode ter sua importação restrita pela Lei de Comércio Exterior. Favor, passar por uma investigação cuidadosa e por formalidades necessária para exportação.

NACHI
NACHI-FUJIKOSHI CORP.
www.nachi.com

Tokyo Head Office
Shiodome Sumitomo Bldg. 17F 1-9-2 Higashi-shinbashi, Minato-ku, Tokyo 105-0021, JAPAN
Tel: +81-(0)3-5568-5245 Fax: +81-(0)3-5568-5236
Toyama Head Office
1-1-1 Fujikoshi-Honmachi, Toyama 930-8511, JAPAN
Tel: +81-(0)76-423-5111 Fax: +81-(0)76-493-5211

NACHI BRASIL LTDA.
ESCRITÓRIO SÃO PAULO
Av. Paulista, 453, Primeiro Andar, Conj. II, 12, 12 e 14,
Cerqueira Cesar, São Paulo-SP, CEP: 01311-000, BRASIL
Tel: +55-11-3284-9844 Fax: +55-11-3284-1751
robotica@nachi.com.br

CATALOG NO.

R7701E

2013.08.U-ABE-ABE