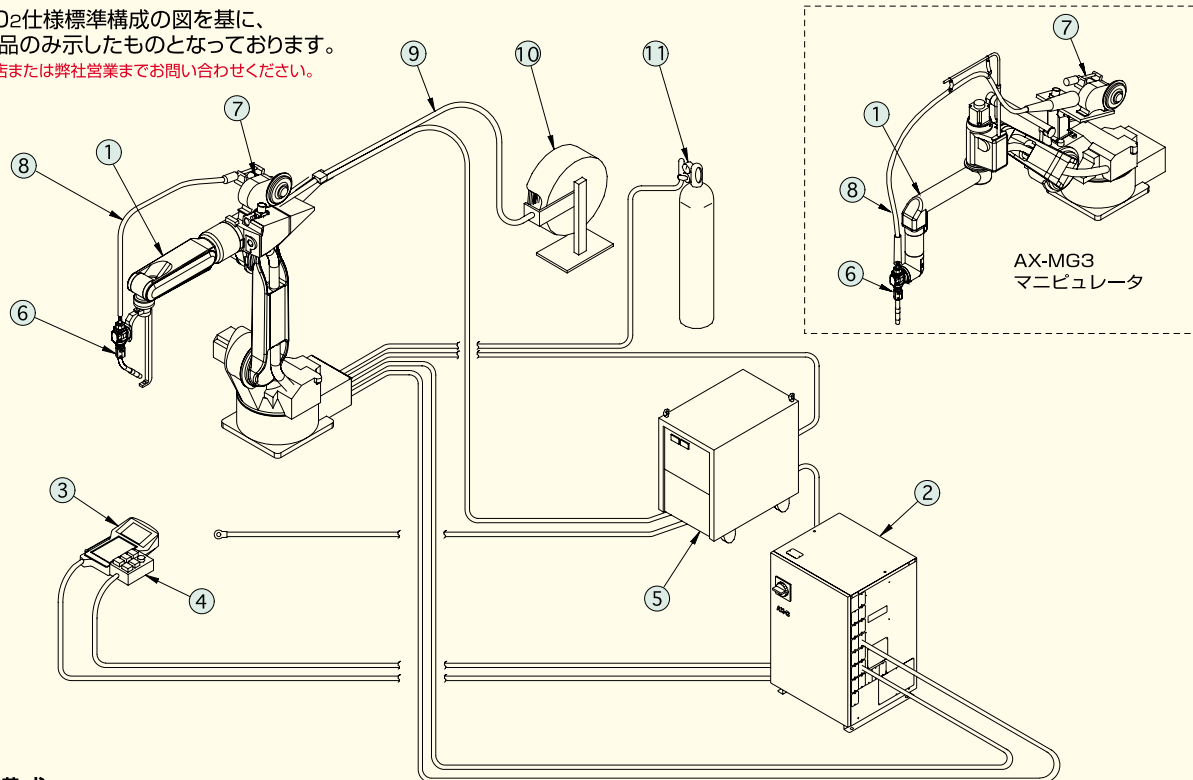


アルメガAXシリーズ 溶接アプリケーション標準構成

本図はCO₂仕様標準構成の図を基に、
主な構成品のみ示したものとなっております。
詳細は販売店または弊社営業までお問い合わせください。



■標準構成

	CO ₂ /MAG仕様	MAGパルス仕様	MIGパルス仕様	AC MIGパルス仕様	TIG仕様
① マニピュレータ	AX-MV6、AX-MV6L、AX-MV16、AX-MG3				
② コントローラ	AX-C				
③ ティーチペンダント	AXTPDS0N-JC08				
④ 操作ボックス	AXOP-0005				
⑤ 溶接電源	デジタルオートDM350/500 デジタルパルスDP350/500 デジタルインバータDL350	デジタルパルス DP350/500	デジタルパルス DP350/500 デジタルACウェーブ DW300	デジタルACウェーブ DW300	デジタルエレコン DA300P
⑥ 溶接トーチ	MTX(C)-3531 (350A空冷) MTX(C)W-5031 (500A水冷)	MTX(C)-3531 (350A空冷) MTX(C)W-5031 (500A水冷)	MTX(C)A-2531 (250A空冷) MTX(C)AW-5031 (500A水冷)	MTX(C)A-2531 (250A空冷)	MWX(C)-2001 (200A空冷) MWX(C)-3501 (350A水冷)
⑦ ワイヤ送給装置	●	●	●	●	●(TIGフィラの場合)
⑧ 一線式パワーケーブル	●	●	●	●	
⑨ フィラワイヤ用コンジット					●(TIGフィラの場合)
⑩ コンジット	●	●	●	●	●(TIGフィラの場合)
⑪ ワイヤリールスタンド	●	●	●	●	●(TIGフィラの場合)
⑪ ガス流量調整器	FCR-226〔株〕ユタカ製	D-BHN-2〔株〕千代田精機製	D-BHN-2〔株〕千代田精機製	D-BHN-2〔株〕千代田精機製	FR-1A〔株〕ユタカ製

●お問い合わせは…

このカタログ内容についてのお問い合わせは下記の販売店、
もしくは弊社までお問い合わせください。

★溶接・切断の総合技術を皆様にお届けする～



株式会社ダイヘン 溶接メカトロカンパニー

☎658-0033 神戸市東灘区向洋町西4丁目1番 電話 (078) 275-2004 ファクス (078) 845-8158
URL <http://www.daihen.co.jp/> E-mail welding@daihen.co.jp

ダイヘン溶接メカトロシステム株式会社

電話 (078) 275-2029 ファクス (078) 845-8199
URL <http://www.dwms.co.jp/>

北海道 (011) 846-2650 長野 (0263) 28-8080 豊田 (0565) 53-1123 北陸 (076) 221-8803 九州 (092) 573-6101
東北 (022) 218-0391 横浜 (046) 273-7111 三重 (059) 386-4930 姫路 (079) 282-1674 北九州 (093) 561-8201
新潟 (025) 284-0757 関東 (048) 651-6188 静岡 (053) 463-3181 中国 (082) 294-5951 長崎 (095) 824-9731
東京 (03) 5733-2960 北関東 (0285) 28-2525 富士 (0545) 52-5273 岡山 (086) 243-6377 大分 (097) 553-3890
千葉 (047) 437-4661 高崎 (0270) 64-4533 関西 (078) 275-2030 福山 (0849) 41-4680 南九州 (096) 233-0105
茨城 (029) 824-8422 中部 (052) 752-2322 京滋 (077) 554-4495 四国 (0877) 33-0030

ー安全にお使いいただくためにー

- ①お使いになられる前に取扱説明書など関係書類を必ずお読みいただいてからご使用ください。
- ②溶接機をご使用される場合は、換気ができ、可燃物のない屋内に設置してください。屋外の場合は、直射日光、風雨、塩水の影響を受けない場所に設置してください。
- ③ロボットに関係する写真・イラストなどは、わかりやすく説明するため、安全柵など法令で定められた安全用の機器・装置を取り除いて撮影しています。
- ④その他安全にかかわるご質問・ご相談はご遠慮なく弊社までお問い合わせください。

ご 注 意

本製品および製品の技術 (ソフトウェアを含む) は「キャッチオール規制対象貨物など」に該当します。輸出する場合には、関係法令に従った需要者・用途などの確認を行い、必要な場合は経済産業大臣の輸出許可申請など適正な手続きをお取りください。

- このカタログの記載内容は2008年1月現在のものです。仕様など内容を予告なく変更する場合があります。
- このカタログは環境に配慮した「植物性大豆油インキ」を使用しています。



CAT. NO. R20209F



■新時代を先取りする溶接ロボットのトータルソリューション
Almega AXシリーズ

アルメガAX-V6(L)・V16・G3

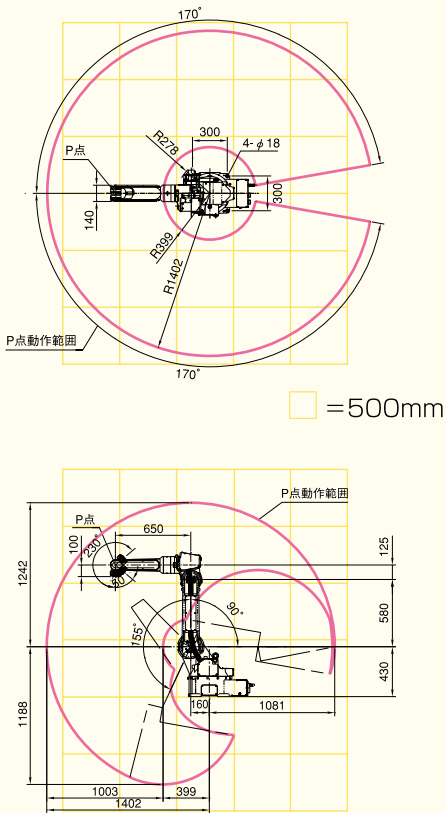
■アルメガAXシリーズ マニピュレータ編



株式会社ダイヘン

広範囲な溶接アプリケーションに対応 より高速に、より広い動作エリアをカバー

AX-MV6 (アルメガAX-V6マニピュレータ)

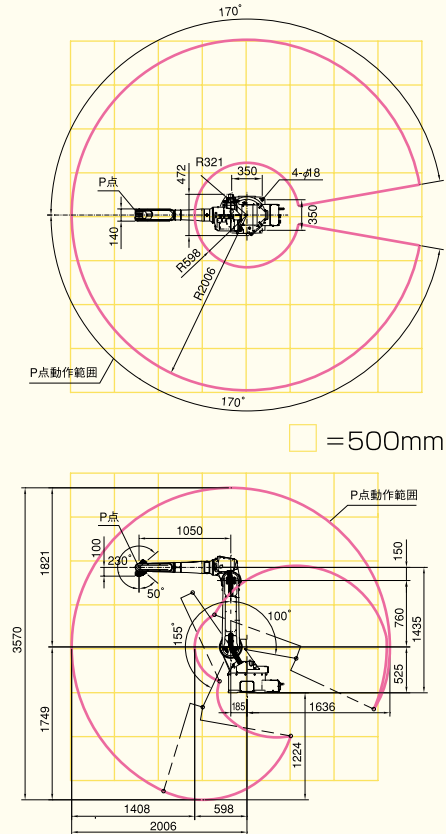


- 特長
- 独立多関節形構造により、広い動作範囲と大きなストロークを確保。
 - 最小干渉半径を大幅に低減。

■AX-MV6仕様			
項目	名称	仕様	単位
名称	AX-MV6		
構造	垂直多関節形		
軸数	6		
最大許容可搬質量		6kg	
位置繰返し精度		±0.08mm (注1)	
駆動方法		ACサーボモータ	
駆動容量		2750W	
位置フィードバック		絶対値エンコーダ	
動作範囲	腕	J1 (旋回)	340°(±170°) [100°(±50°)] (注2)
		J2 (下腕)	245°(-90°~+155°)
		J3 (上腕)	360°(-170°~+190°)
		J4 (回転)	360°(±180°)
	手首	J5 (振り)	280°(-50°~+230°)
		J6 (ひねり)	720°(±360°)
最大速度	腕	J1 (旋回)	2.62rad/s (150°/s)
		J2 (下腕)	2.79rad/s (160°/s)
		J3 (上腕)	2.97rad/s (170°/s)
		J4 (回転)	5.93rad/s (340°/s)
	手首	J5 (振り)	5.93rad/s (340°/s)
		J6 (ひねり)	9.08rad/s (520°/s)
手首許容負荷	許容モーメント	J4 (回転)	11.8N・m
		J5 (振り)	9.8N・m
		J6 (ひねり)	5.9N・m
	許容慣性モーメント	J4 (回転)	0.30kg・m ²
		J5 (振り)	0.25kg・m ²
		J6 (ひねり)	0.06kg・m ²
腕の動作断面積			
周囲温度・湿度			
本体質量			
上腕搭載最大質量			
設置方法			

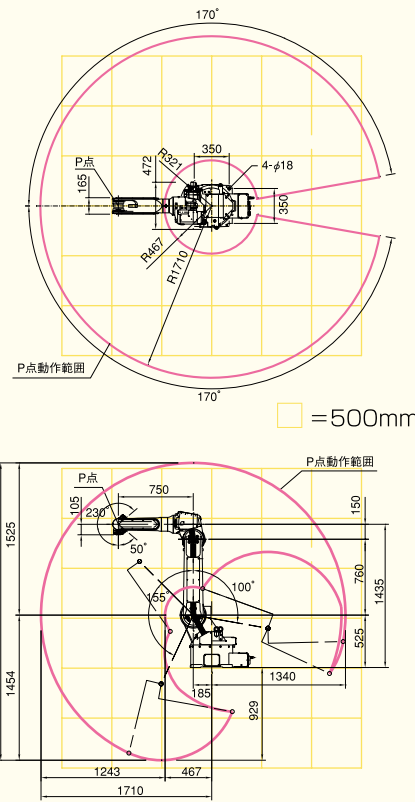
■AX-MV6L仕様			
項目	名称	仕様	単位
名称	AX-MV6L		
構造	垂直多関節形		
軸数	6		
最大許容可搬質量		6kg	
位置繰返し精度		±0.1mm (注1)	
駆動方法		ACサーボモータ	
駆動容量		5200W	
位置フィードバック		絶対値エンコーダ	
動作範囲	腕	J1 (旋回)	340°(±170°) [100°(±50°)] (注2)
		J2 (下腕)	255°(-100°~+155°)
		J3 (上腕)	375°(-170°~+205°)
		J4 (回転)	360°(±180°)
	手首	J5 (振り)	280°(-50°~+230°)
		J6 (ひねり)	720°(±360°)
最大速度	腕	J1 (旋回)	2.88rad/s (165°/s) [2.62rad/s (150°/s)] (注2)
		J2 (下腕)	2.88rad/s (165°/s)
		J3 (上腕)	3.05rad/s (175°/s)
		J4 (回転)	6.11rad/s (350°/s)
	手首	J5 (振り)	5.93rad/s (340°/s)
		J6 (ひねり)	9.08rad/s (520°/s)
手首許容負荷	許容モーメント	J4 (回転)	11.8N・m
		J5 (振り)	9.8N・m
		J6 (ひねり)	5.9N・m
	許容慣性モーメント	J4 (回転)	0.30kg・m ²
		J5 (振り)	0.25kg・m ²
		J6 (ひねり)	0.06kg・m ²
腕の動作断面積			
周囲温度・湿度			
本体質量			
上腕搭載最大質量			
設置方法			

AX-MV6L (アルメガAX-V6Lマニピュレータ)



- 特長
- 最大リーチ2006mm、大形ワークへの適用範囲をさらに拡大。
 - 長腕構造ながら優れた動作性能。

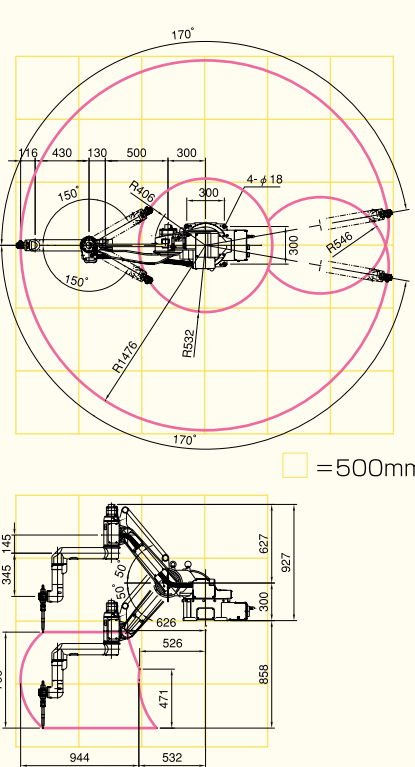
AX-MV16 (アルメガAX-V16マニピュレータ)



- 特長
- 軽量物のハンドリング作業に最適。
 - もちろん、アーク溶接用途での使用も可能。さまざまなアプリケーションに対応させることができます。

■AX-MV16仕様			
項目	名称	仕様	単位
名称	AX-MV16		
構造	垂直多関節形		
軸数	6		
最大許容可搬質量		16kg	
位置繰返し精度		±0.1mm (注1)	
駆動方法		ACサーボモータ	
駆動容量		5600W	
位置フィードバック		絶対値エンコーダ	
動作範囲	腕	J1 (旋回)	340°(±170°) [100°(±50°)] (注2)
		J2 (下腕)	255°(-100°~+155°)
		J3 (上腕)	375°(-170°~+205°)
		J4 (回転)	360°(±180°)
	手首	J5 (振り)	280°(-50°~+230°)
		J6 (ひねり)	720°(±360°)
最大速度	腕	J1 (旋回)	2.88rad/s (165°/s) [2.62rad/s (150°/s)] (注2)
		J2 (下腕)	2.88rad/s (165°/s)
		J3 (上腕)	3.05rad/s (175°/s)
		J4 (回転)	6.11rad/s (350°/s)
	手首	J5 (振り)	5.85rad/s (335°/s)
		J6 (ひねり)	9.08rad/s (520°/s)
手首許容負荷	許容モーメント	J4 (回転)	36.3N・m
		J5 (振り)	31.4N・m
		J6 (ひねり)	15.7N・m
	許容慣性モーメント	J4 (回転)	0.90kg・m ²
		J5 (振り)	0.70kg・m ²
		J6 (ひねり)	0.20kg・m ²
腕の動作断面積			
周囲温度・湿度			
本体質量			
上腕搭載最大質量			
設置方法			

AX-MG3 (アルメガAX-G3マニピュレータ)



- 特長
- 水平方向の動作速度を大幅アップ。
 - 狭い場所での設置を考えた省スペース設計。
 - 溶接に最適な当社独自の手首構造。
 - 動作範囲を大幅に拡大。

■AX-MG3仕様			
項目	名称	仕様	単位
名称	AX-MG3		
構造	水平多関節形		
軸数	5		
最大許容可搬質量		3kg	
位置繰返し精度		±0.08mm (注1)	
駆動方法		ACサーボモータ	
駆動容量		1400W	
位置フィードバック		絶対値エンコーダ	
動作範囲	腕	J1 (旋回1)	340°(±170°)
		J2 (下腕)	100°(±50°)
		J3 (旋回2)	300°(±150°)
	手首	J4 (旋回)	420°(±210°)
		J5 (振り)	260°(±130°)
最大速度	腕	J1 (旋回1)	2.09rad/s (120°/s)
		J2 (下腕)	2.79rad/s (160°/s)
		J3 (旋回2)	4.19rad/s (240°/s)
	手首	J4 (旋回)	9.42rad/s (540°/s)
		J5 (振り)	9.42rad/s (540°/s)
手首許容負荷	許容モーメント	J4 (旋回)	2.5N・m
		J5 (振り)	0.074kg・m ²
	許容慣性モーメント	J4 (旋回)	0.037kg・m ²
		J5 (振り)	0.037kg・m ²
	腕の動作断面積		0.69m ² ×340°
周囲温度・湿度			
本体質量			
旋回フレーム搭載最大質量			
設置方法			