

## 検査用車両向けのタフな5機能マニピュレーター

Bravo 5 は、サービス事業者や研究者、各種オペレーターに新たな小型検査・作業の可能性を切り拓く、5節機能搭載のマニピュレーターです。

- 高い操作性  
5節（カスタム対応可）  
高いモジュール性と柔軟な構成
- 堅牢設計  
水深450m対応  
最大10kgリフト可能
- スマート  
内蔵キネマティクス&  
マスターアーム制御

ROV・UGV 実績あり



## MK2 新機能

- 全インラインにスリッピング搭載
- 耐水深 450m に強化(将来的には 600m 対応予定)
- 高強度直線動作 (約 10kN まで)
- ジョイント速度向上
- 信頼性アップ&メンテナンスがより簡単に

## 主な特長

- 業界最先端の検査用車両向けに設計・組立済み
- 完全電動・オイルフリー
- エンドエフェクタ: グラバラー、プローブハンドラー、カッター (持ち込みも可)
- 3D ビジュアライゼーション対応の高度なソフトウェア・インターフェース
- ワンクリックで展開・収納
- 把持力調整可能—ウニを掴んだり、ケーブルを切断することも可能。



## 自信を持って操作

人間のダイバーが行う作業もこなせる腕の器用さと即応性で、先進的な用途への道を切り拓きます。

業界をリードする検査用 ROV に特化した設計で、既存のフリートにもすぐ導入できます。

- 電気仕様  
電圧 20~48V  
定格出力 200W  
最大出力 300W  
通信 RS232/RS485/イーサネット
- 環境仕様  
耐水深 450MSW  
温度範囲 5~35°C  
素材 AL7075 T6
- 機械仕様  
最大リーチ時の持ち上げ能力: 12kg  
最大持ち上げ重量: 20kg  
重量 (空中): 7500g  
重量 (水中): 4000g

マスターアームコントローラー対応  
※マスターアーム本体は別売りです



## 用途別エンドエフェクタ | 簡単交換



RB-1025



RB-1055



RB-1041



RB-1043



RB-1044 SS



RB-1042



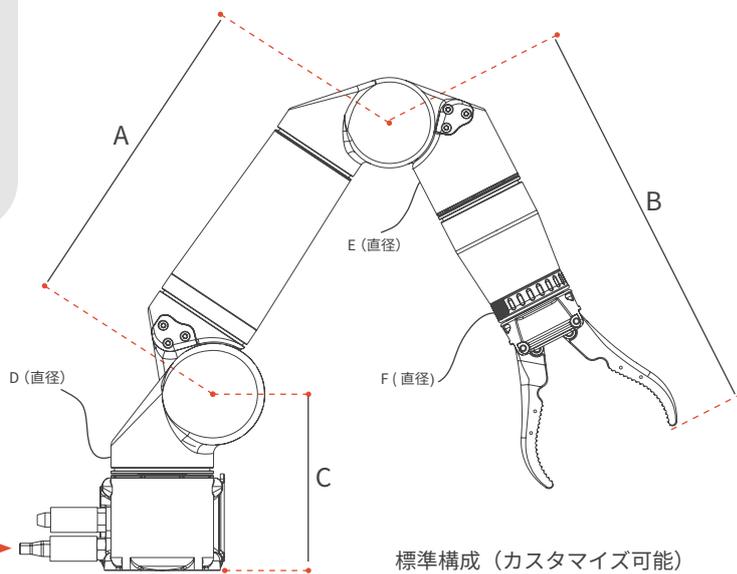
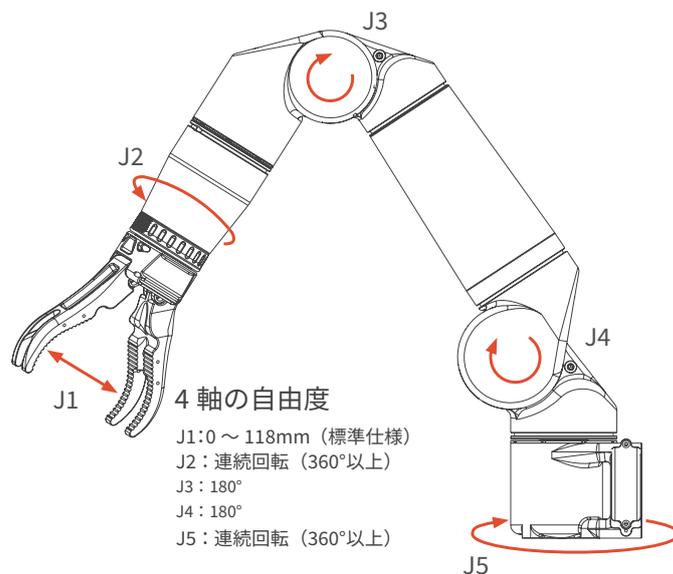
RB-1034

## 仕様

最大到達距離	750mm
全伸長時リフト能力	10kg
最大リフト重量	20kg
関節速度	45°/秒
直線力	最大 10kN まで
エンドエフェクタ精度	<1cm
グリップクローズ力	80kg (800N)
オプションセンサーインターフェース	PWR + 485 + イーサネット
制御モード	位置・速度・カーティジアン (XYZ)

## 電源インターフェース

バルクヘッド	MCBH4M - MC 4C オス
ピグテール	MCIL4F - MC インライン、4C メス、60cm
通信インターフェース	
バルクヘッド	MCBH8ME - MC イーサネット、8C オス
ピグテール	MC イーサネットインライン、8C メス 100cm

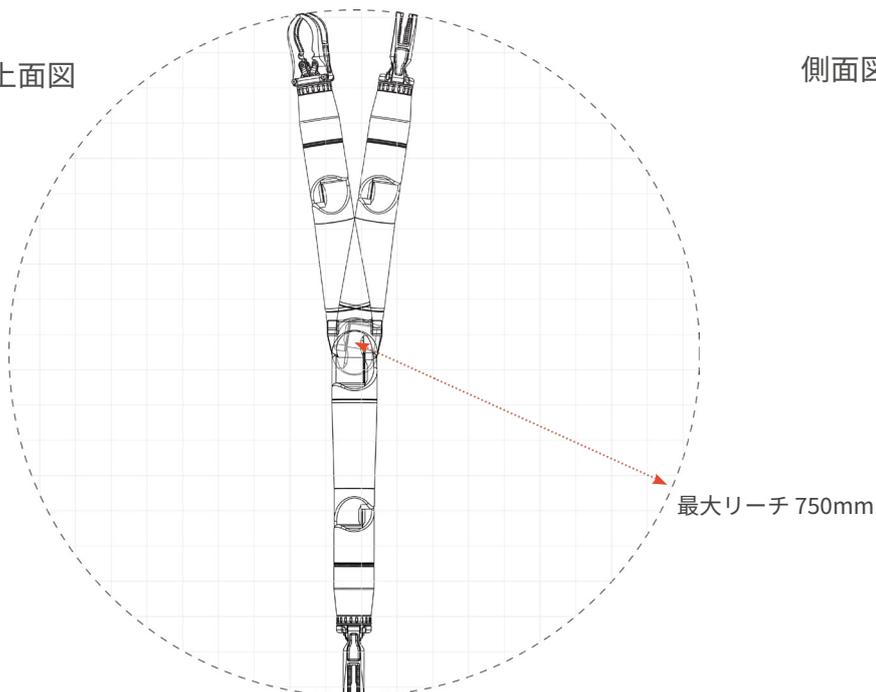


A: 291mm  
B: 364mm  
C: 159mm  
外径(D): 92mm  
外径(E): 92mm  
外径(F): 81.6mm

注: ベースジョインは  
RHSコネクタ対応

## 高機動・コンパクト設計

上面図



側面図

