

VM-G Serie

Spezifikation : Reinraum Ausführung

Posten	Reinraum Ausführung	
Modellbezeichnung des Robotersatzes (Anm. 1)	VM-6083G-P100	VM-60B1G-P100
Modellbezeichnung der Robotereinheit	VM-6083GM-P100	VM-60B1GM-P100
Armlänge gesamt	385(erster Arm) +445(zweiter Arm) =830mm	520(erster Arm) +590(zweiter Arm) =1,110mm
Arm-Offset	J1(Schenk): 180mm J3(vorderer Arm) : 100mm	
Maximaler Arbeitsbereich	R=1,111mm(Anlagefläche Werkzeug) R=1,021mm(Punkt P: J4, J5, J6 Mitte)	R=1,388mm(Anlagefläche Werkzeug) R=1,298mm(Punkt P: J4, J5, J6 Mitte)
Bewegungsbereich	J1 : ±170°, J2 : +135°, -90°, J3 : +165°, -80° J4 : ±185°, J5 : ±120°, J6 : ±360°	J1 : ±170°, J2 : +135°, -90°, J3 : +168°, -80° J4 : ±185°, J5 : ±120°, J6 : ±360°
Maximale Traglast	10kg	
Maximale zusammengesetzte Geschwindigkeit	8300mm/s(in der Mitte der Anlagefläche eines Werkzeugs)	
Positionswiederholgenauigkeit (Anm. 2)	In jeder der Richtungen X, Y und Z : ±0.05mm (in der Mitte der Anlagefläche eines Werkzeugs)	In jeder der Richtungen X, Y und Z : ±0.07mm (in der Mitte der Anlagefläche eines Werkzeugs)
Höchstzulässiges Trägheitsmoment	Um J4, J5 : 0.36kgm <sup>2</sup> Um J6 : 0.064kgm <sup>2</sup>	
Positionserkennung	Absoluter Encoder	
Antriebsmotor und Bremse	Wechselspannungsservomotoren für alle Gelenke, Bremsen für Gelenke J2 bis J6	
User air piping	6 Systeme(φ4x6), 3 Magnetventile(Doppelposition, Doppelmagnetspule) enthalten.	
Benutzersignalleitung	10 (für Näherungssensorsignale usw.)	
Luftquelle	Betriebsdruck	1.0×10 <sup>5</sup> Pa bis 3.9×10 <sup>5</sup> Pa
	Höchstzulässiger Druck	4.9×10 <sup>5</sup> Pa
Reinraumklasse	Klasse 100(0.3μ) (an Einsatzpunkten)	
Gewicht	Ca. 86 kg (189 lb)	Ca. 88 kg (193 lb)

Anm. 1: Die Modellbezeichnung des Robotersatzes bezieht sich auf die Modellbezeichnung eines kompletten Satzes mit einer Robotereinheit und einem Roboter-Controller.

Anm. 2: Die Positionswiederholgenauigkeit ist der Wert bei konstanter Umgebungstemperatur.