

VP-G Serie

Spezifikation: Standard Ausführung

Posten	Standard Ausführung	
	5-Achsen modell (Anm. 1)	6-Achsen modell
Modellbezeichnung des Robotersatzes (Anm. 2)	VP-5243G	VP-6242G
Modellbezeichnung der Robotereinheit	VP-5243GM	VP-6242GM
Armlänge gesamt	210(erster Arm)+ 220(zweiter Arm)=430mm	210(erster Arm)+ 210(zweiter Arm)=420mm
Arm-Offset	-	J3(vorderer Arm) : 75mm
Maximaler Bewegungsbereich	R=500mm(Anlagefläche Werkzeug) R=430mm(Point P : J5, J6 center)	R=502mm(Anlagefläche Werkzeug) R=432mm(Punkt P: J4, J5, J6 Mitte)
Bewegungsbereich	J1 : ±160° J2 : ±120° J3 : +136°, -128° (No J4 axis) J5 : ±120° J6 : ±360°	J1 : ±160° J2 : ±120° J3 : +160°, +19° J4 : ±160° J5 : ±120° J6 : ±360°
Maximale Traglast	2.5kg(3kg : at Griffgelenk direction downward)	2kg(2.5kg : at Griffgelenk direction downward)
Maximale zusammengesetzte Geschwindigkeit	3900mm/s(in der Mitte der Anlagefläche eines Werkzeugs)	
Positionswiederholgenauigkeit (Anm. 3)	In jeder der Richtungen X, Y und Z : ±0.02mm (in der Mitte der Anlagefläche eines Werkzeugs)	
Höchstzulässiges Trägheitsmoment	Um J5 : 0.040kgm <sup>2</sup> Um J6: 0.010kgm <sup>2</sup>	Um J4 und J5: 0.030kgm <sup>2</sup> Um J6: 0.007kgm <sup>2</sup>
Positionserkennung	Absoluter Encoder	
Antriebsmotor und Bremse	Wechselspannungsservomotoren für alle Gelenke, Bremsen für Gelenke	
Benutzer-Luftleitungen	4 Systeme (φ4x4)	
Benutzersignalleitung	9(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
Schutzart	IP30	
Gewicht	Ca. 13kg (29lb)	Ca. 15kg (32lb)

Anm. 1: Der 5-achsige Robotertyp verfügt nicht über die 4. Achse (J4).

Anm. 2: Die Modellbezeichnung des Robotersatzes bezieht sich auf die Modellbezeichnung eines kompletten Satzes mit einer Robotereinheit und einem Roboter-Controller.

Anm. 3: Die Positionswiederholgenauigkeit ist der Wert bei konstanter Umgebungstemperatur.