

**VS-G Serie**

**Spezifikation : Reinraum Ausführung**

Posten		Reinraum Ausführung mit Bremsen			
Modellbezeichnung des Robotersatzes (Anm. 1)		VS-6556G-BP10	VS-6556G-BP100	VS-6577G-BP10	VS-6577G-BP100
Modellbezeichnung der Robotereinheit		VS-6556GM-BP10	VS-6556GM-BP100	VS-6577GM-BP10	VS-6577GM-BP100
Armlänge gesamt		270(erster Arm)+295(zweiter Arm)=565mm		365(erster Arm)+405(zweiter Arm)=770mm	
Arm-Offset		J1(Schenk) : 75mm J3(vorderer Arm) : 90mm			
Maximaler Bewegungsbereich		R=733mm(Anlagefläche Werkzeug) R=653mm(Punkt P: J4, J5, J6 Mitte)		R=934mm(Anlagefläche Werkzeug) R=854mm(Punkt P: J4, J5, J6 Mitte)	
Bewegungsbereich		J1 : ±170°, J2 : + 135°, - 100°, J3 : +166°, - 119°, J4 : ±190°, J5 : ±120°, J6 : ±360°		J1 : ±170°, J2 : +135°, - 100°, J3 : +169°, - 119°, J4 : ±190°, J5 : ±120°, J6 : ±360°	
Maximale Traglast		6kg(7 kg bei abwärts gerichtetem Handgelenk)			
Maximale zusammengesetzte Geschwindigkeit		8200mm/s (in der Mitte der Anlagefläche eines Werkzeugs)		7600mm/s (in der Mitte der Anlagefläche eines Werkzeugs)	
Positionswiederholgenauigkeit (Anm. 2)		In jeder der Richtungen X, Y und Z: ±0.02mm (in der Mitte der Anlagefläche eines Werkzeugs)		In jeder der Richtungen X, Y und Z: ±0.03mm (in der Mitte der Anlagefläche eines Werkzeugs)	
Höchstzulässiges Trägheitsmoment		Um J4 und J5: 0.413kgm <sup>2</sup> Um J6: 0.063kgm <sup>2</sup>			
Positionserkennung		Absoluter Encoder			
Antriebsmotor und Bremse		Wechselspannungsservomotoren für alle Gelenke, Bremsen für Gelenke J2 bis J6			
Benutzer-Luftleitungen		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		Klasse10(0.1μ) (an Einsatzpunkten)	Klasse100(0.3μ) (an Einsatzpunkten)	Klasse10(0.1μ) (an Einsatzpunkten)	Klasse100(0.3μ) (an Einsatzpunkten)
Gewicht		Ca. 35 kg (77 lb)		Ca. 36 kg (78 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.