

VS-G Serie

Spezifikation: Staub- & spritzwassergeschützte Ausführung

Posten		Staub- & spritzwassergeschützte Ausführung mit Bremsen	
Modellbezeichnung des Robotersatzes (Anm. 1)		VS-6556G-BW	VS-6577G-BW
Modellbezeichnung der Robotereinheit		VS-6556GM-BW	VS-6577GM-BW
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)
Position repeatability (Note 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 ² Um J6: 0.063kgm ²	
Positionserkennung		Absoluter Encoder	
Antriebsmotor und Bremse		Wechselspannungsservomotoren für alle Gelenke, Bremsen für Gelenke J2 bis J6	
Bremse lösen		Geben Sie einen Bremsauslösebefehl mit dem Programmierhandgerät oder dem Mini-Handgerät ein.	
Benutzer-Luftleitungen (Anm. 3)		7 Systeme (φ4x6, φ6x1), 3 Magnetventile (2-position, double solenoid)	
Benutzersignalleitung		10 (für Näherungssensorsignale usw.)	
Luftquelle	Betriebsdruck	1.0×10 ⁵ Pa bis 3.9×10 ⁵ Pa	
	Höchstzulässiger Druck	4.9×10 ⁵ Pa	
Schutzart		IP54 (Griffgelenk : IP65)	
Gewicht		Ca. 28kg	Ca. 29kg

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.

Anm. 3: Nur das f4x6 Luftleitungssystem kann durch die eingebauten Magnetventile gesteuert werden.