

Posten	Staub- & spritzwassergeschützte Ausführung mit Bremsen / UL-Ausführung	
Modellbezeichnung des Robotersatzes (Anm. 1)	VS-6556G-BW-UL	VS-6577G-BW-UL
Modellbezeichnung der Robotereinheit	VS-6556GM-BW-UL	VS-6577GM-BW-UL
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	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 : $\pm 170^\circ$ , J2 : + 135°, - 100°, J3 : +166°, - 119°, J4 : $\pm 190^\circ$ , J5 : $\pm 120^\circ$ , J6 : $\pm 360^\circ$	J1 : $\pm 170^\circ$ , J2 : +135°, - 100°, J3 : +169°, - 119°, J4 : $\pm 190^\circ$ , J5 : $\pm 120^\circ$ , J6 : $\pm 360^\circ$
Maximale Traglast	5kg	
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: $\pm 0.02\text{mm}$ (in der Mitte der Anlagefläche eines Werkzeugs)	In jeder der Richtungen X, Y und Z: $\pm 0.03\text{mm}$ (in der Mitte der Anlagefläche eines Werkzeugs)
Höchstzulässiges Trägheits-moment	Um J4 und J5: $0.295\text{kgm}^2$ Around J6: $0.045\text{kgm}^2$	
Positionserkennung	Absoluter Encoder	
Antriebsmotor und Bremse	Wechselspannungsservomotoren für alle Gelenke	
Bremse lösen (Achsen-selektor und Bremsauslöseschalter)	(1) Drücken Sie den Bremsauslöseschalter für die gewählte Achse, wenn der Controller auf ON geschaltet ist. (2) Mit dem Programmierhandgerät oder Mini-Handgerät können die Bremsen nicht gelöst werden.	
Benutzer-Luftleitungen (Anm. 3)	7 Systeme( $\phi 4 \times 6, \phi 6 \times 1$ ), 3 Magnetventile(Doppelposition, Doppelmagnetspule) enthalten.	
Benutzersignalleitung	10(für Näherungssensorsignale usw.)	
Luftquelle	Betriebsdruck	$1.0 \times 10^5\text{Pa}$ bis $3.9 \times 10^5\text{Pa}$
	Höchstzulässiger Druck	$4.9 \times 10^5\text{Pa}$
Schutzart	IP54(Griffgelenk : IP65)	
Gewicht	Ca. 35 kg (76 lb)	Ca. 36 kg (80 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.

Anm. 3: Nur das  $\phi 4 \times 6$  Luftleitungssystem kann durch die eingebauten Magnetventile gesteuert werden.