

## VS-E シリーズ 小型垂直多関節ロボット

### ロボット本体の仕様

#### (1) VS-6556E 型

項目	仕様			
	標準	防塵防滴	ブレーキ付	ブレーキ付防塵防滴
セット型式(注1)	VS-6556E	VS-6556E-W	VS-6556E-B	VS-6556E-BW
本体型式	VS-6556EM	VS-6556EM-W	VS-6556EM-B	VS-6556EM-BW
アーム全長	270(第1アーム)+295(第2アーム)=565mm			
アームオフセット	J1(旋回):75mm J3(前腕):90mm			
最大動作領域	R=733mm(ツール取付面) R=653mm(P点:J4、J5、J6中心)			
動作角度	J1: ±170°、J2:+135°、-100°、J3:+166°、-119° J4: ±190°、J5: ±120°、J6: ±360°			
最大可搬質量	5kg			
合成最大速度	8200mm/s(ツール取付面中心)			
位置繰返し精度(注2)	X,Y,Z各方向: ±0.02mm			
最大許容慣性モーメント	J4、J5まわり:0.295kgm <sup>2</sup> J6まわり:0.045kgm <sup>2</sup>			
位置検出方式	アブソリュートエンコーダ			
駆動モータ、ブレーキ	全軸ACサーボモータ、 J2~J4ブレーキ付		全軸ACサーボモータ、 J2~J6ブレーキ付	
ユーザ用エア配管(注3)	7系統(4x6、6x1) 電磁弁(2ポジション、ダブルソレノイド)3個内蔵			
ユーザ用信号線	10芯(近接センサー等の信号線)			
エア源	常用圧力	1.0 × 10 <sup>5</sup> Pa ~ 3.9 × 10 <sup>5</sup> Pa		
	許容最大圧力	4.9 × 10 <sup>5</sup> Pa		
保護等級	IP40	IP54 (手首部IP65)	IP40	IP54 (手首部IP65)
質量	約28kg			

注1: セット型式はロボット本体・ロボットコントローラ等を含む一式の型式です。

注2: 位置繰返し精度は周囲温度一定時の精度です。

注3: 4x6のみ内蔵電磁弁にて制御可能です。

## (2) VS-6577E型

項目	仕様			
	標準	防塵防滴	ブレーキ付	ブレーキ付防塵防滴
セット型式(注1)	VS-6577E	VS-6577E-W	VS-6577E-B	VS-6577E-BW
本体型式	VS-6577EM	VS-6577EM-W	VS-6577EM-B	VS-6577EM-BW
アーム全長	365(第1アーム)+405(第2アーム)=770mm			
アームオフセット	J1(旋回):75mm J3(前腕):90mm			
最大動作領域	R=934mm(ツール取付面) R=854mm(P点:J4、J5、J6中心)			
動作角度	J1: ±170°、J2:+135°、-100°、J3:+169°、-119° J4: ±190°、J5: ±120°、J6: ±360°			
最大可搬質量	5kg			
合成最大速度	7600mm/s(ツール取付面中心)			
位置繰返し精度(注2)	X,Y,Z各方向: ±0.03mm			
最大許容慣性モーメント	J4、J5まわり:0.295kgm <sup>2</sup> J6まわり:0.045kgm <sup>2</sup>			
位置検出方式	アブソリュートエンコーダ			
駆動モータ、ブレーキ	全軸ACサーボモータ、 J2~J4ブレーキ付		全軸ACサーボモータ、 J2~J6ブレーキ付	
ユーザ用エア配管(注3)	7系統(4x6、6x1) 電磁弁(2ポジション、ダブルソレノイド)3個内蔵			
ユーザ用信号線	10芯(近接センサー等の信号線)			
エア源	常用圧力	1.0 × 10 <sup>5</sup> Pa ~ 3.9 × 10 <sup>5</sup> Pa		
	許容最大圧力	4.9 × 10 <sup>5</sup> Pa		
保護等級	IP40	IP54 (手首部IP65)	IP40	IP54 (手首部IP65)
質量	約29kg			

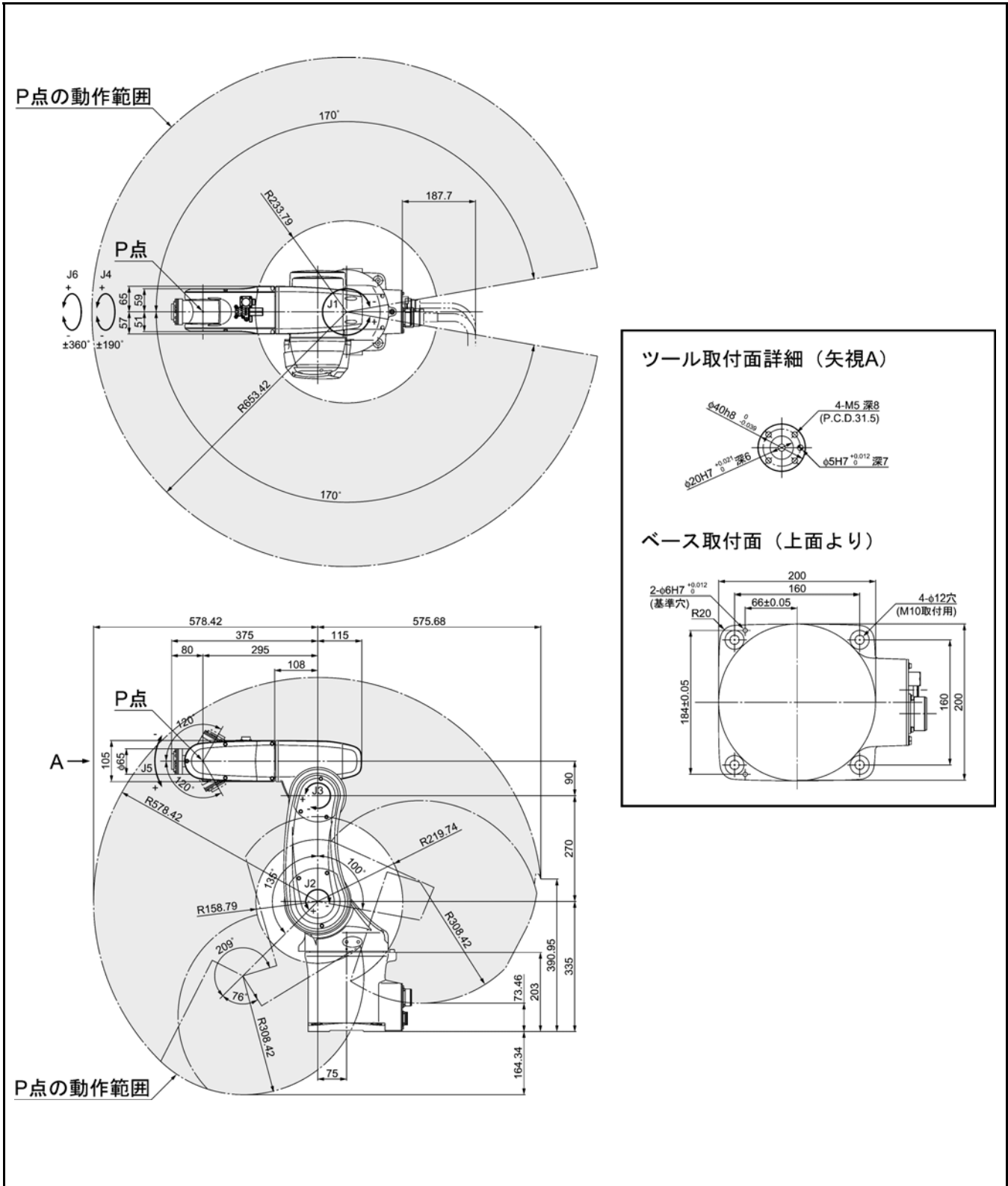
注1: セット型式はロボット本体・ロボットコントローラ等を含む一式の型式です。

注2: 位置繰返し精度は周囲温度一定時の精度です。

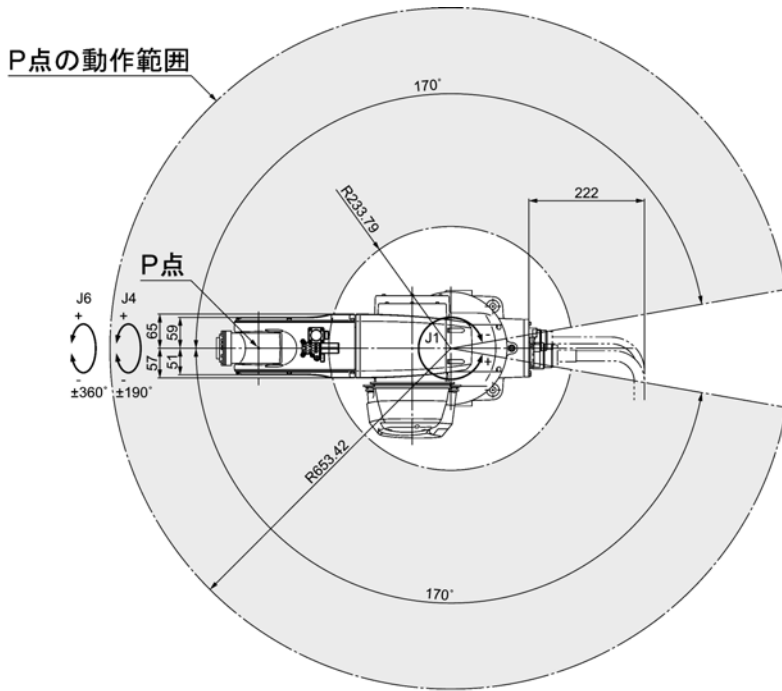
注3: 4x6のみ内蔵電磁弁にて制御可能です。

# 外形寸法と動作範囲

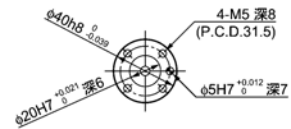
## (1) VS-6556E型 (標準タイプ)



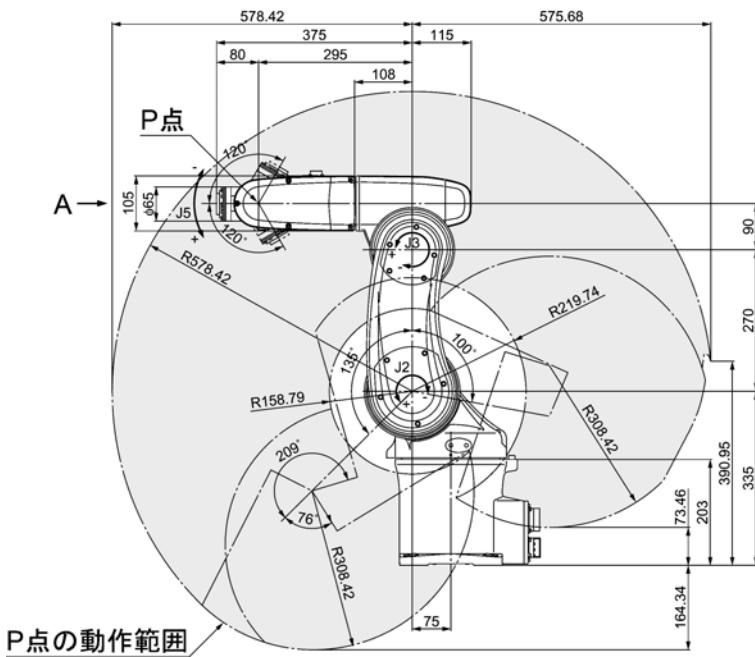
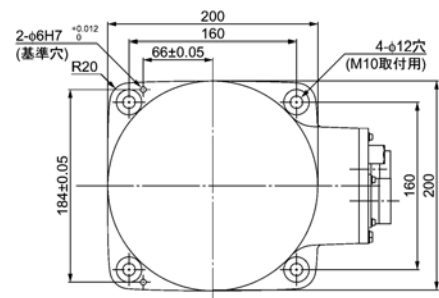
(2) VS-6556E-W型(防塵防滴タイプ)



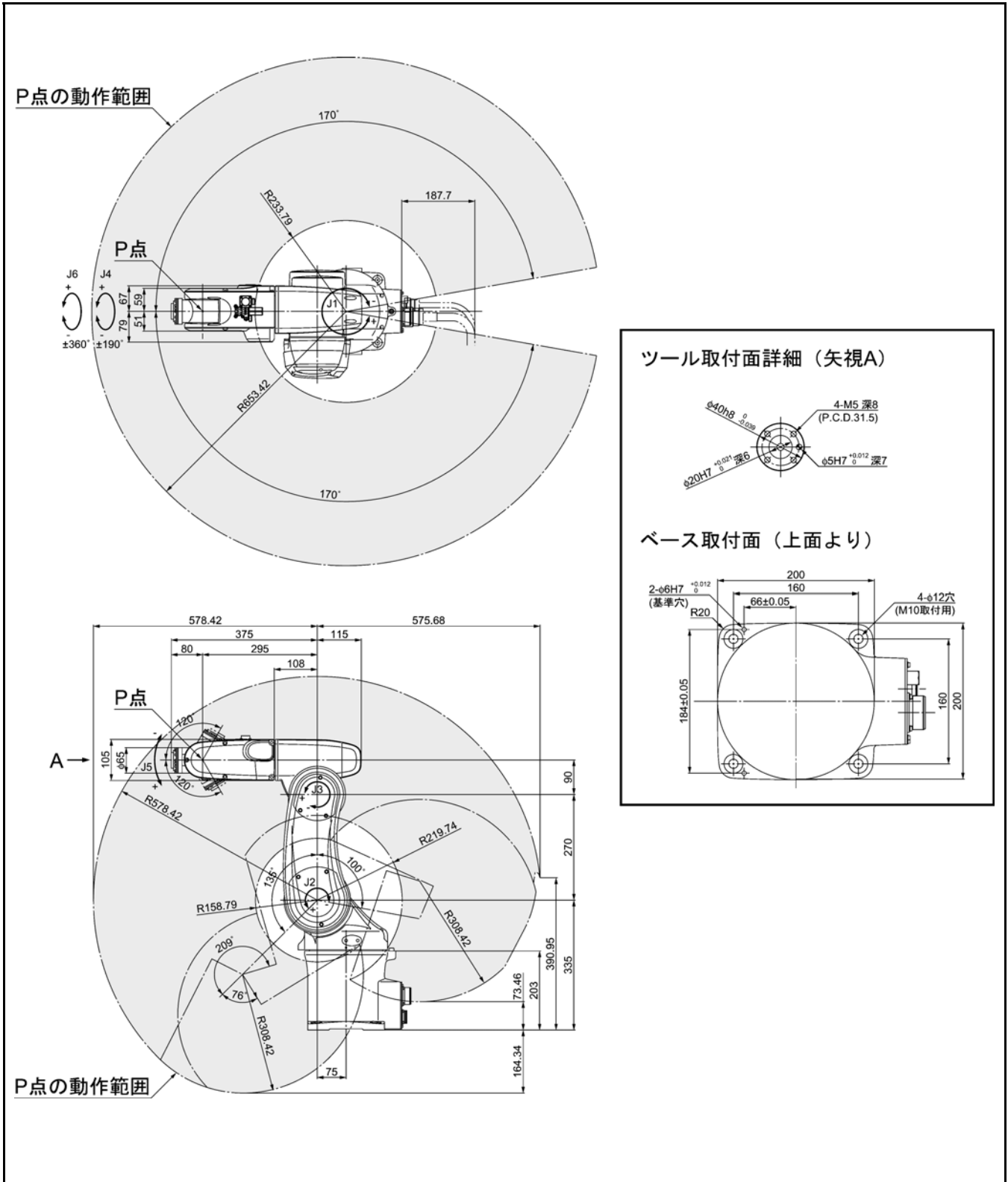
ツール取付面詳細 (矢視A)



ベース取付面 (上面より)

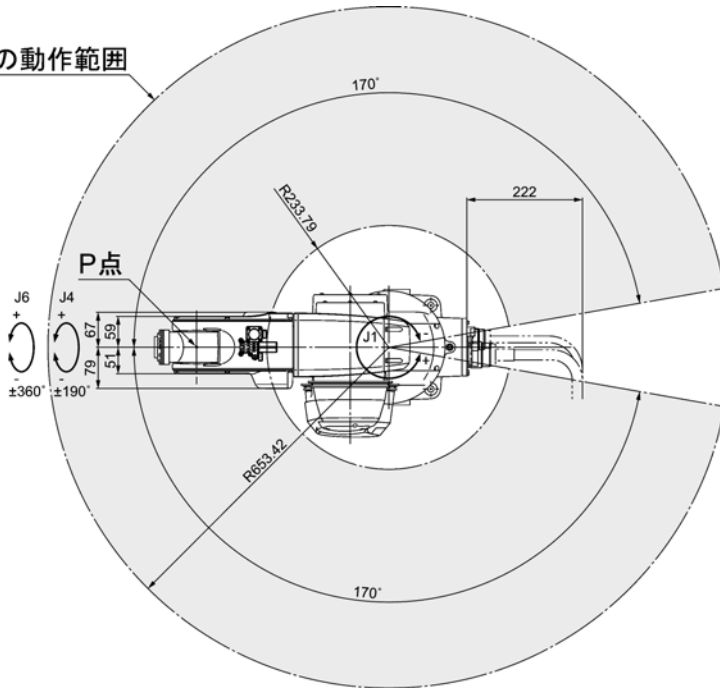


### (3) VS-6556E-B型 (ブレーキ付タイプ)

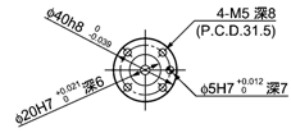


(4) VS-6556E-BW型(ブレーキ付防塵防滴タイプ)

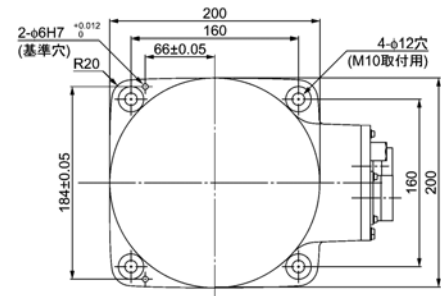
P点の動作範囲



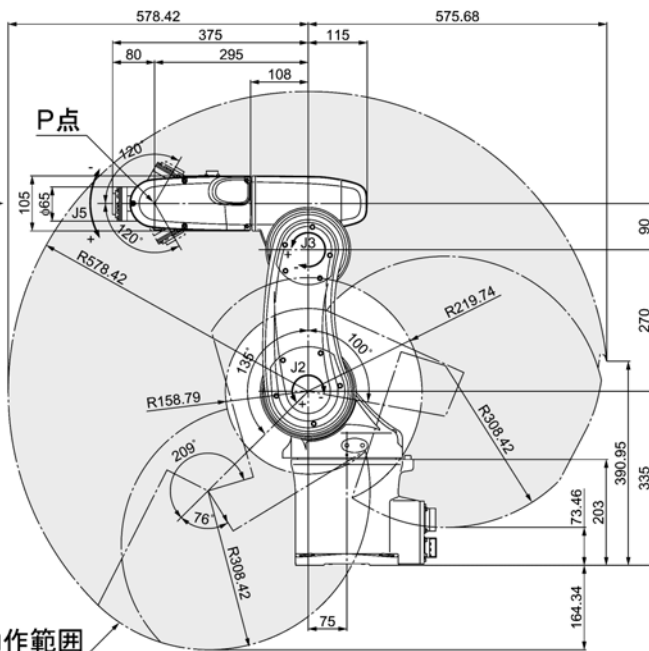
ツール取付面詳細 (矢視A)



ベース取付面 (上面より)

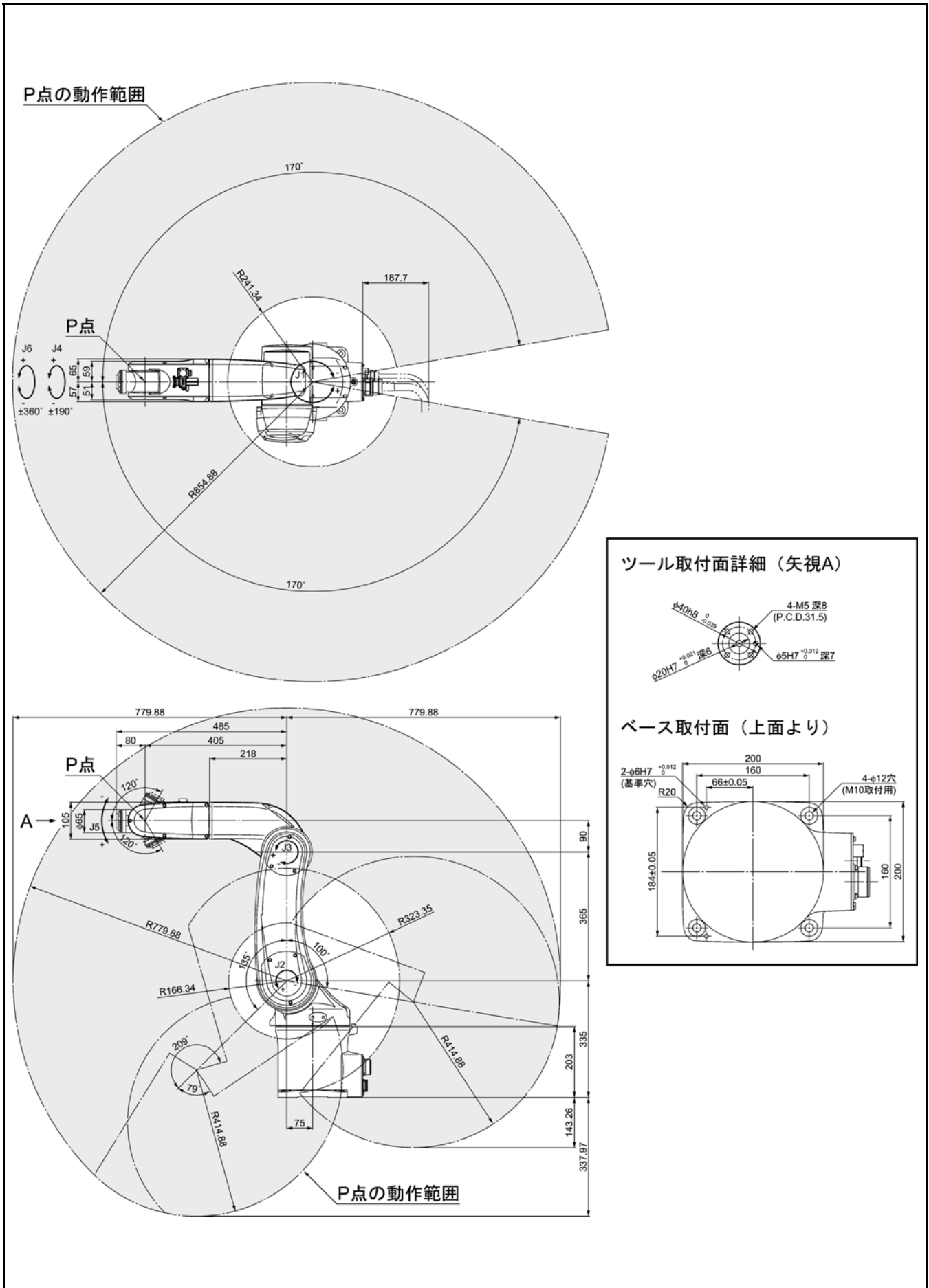


A →

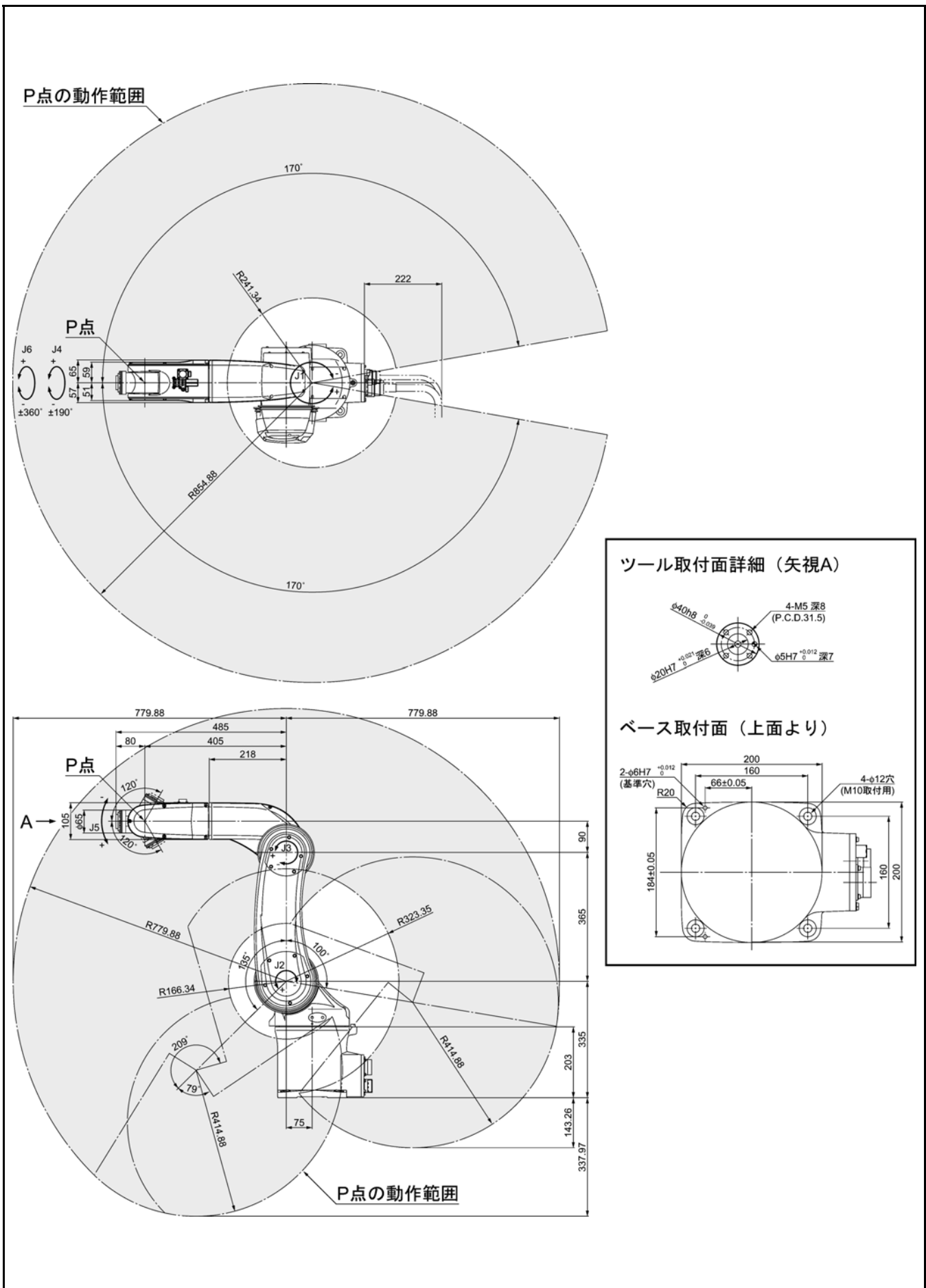


P点の動作範囲

(5) VS-6577E型(標準タイプ)

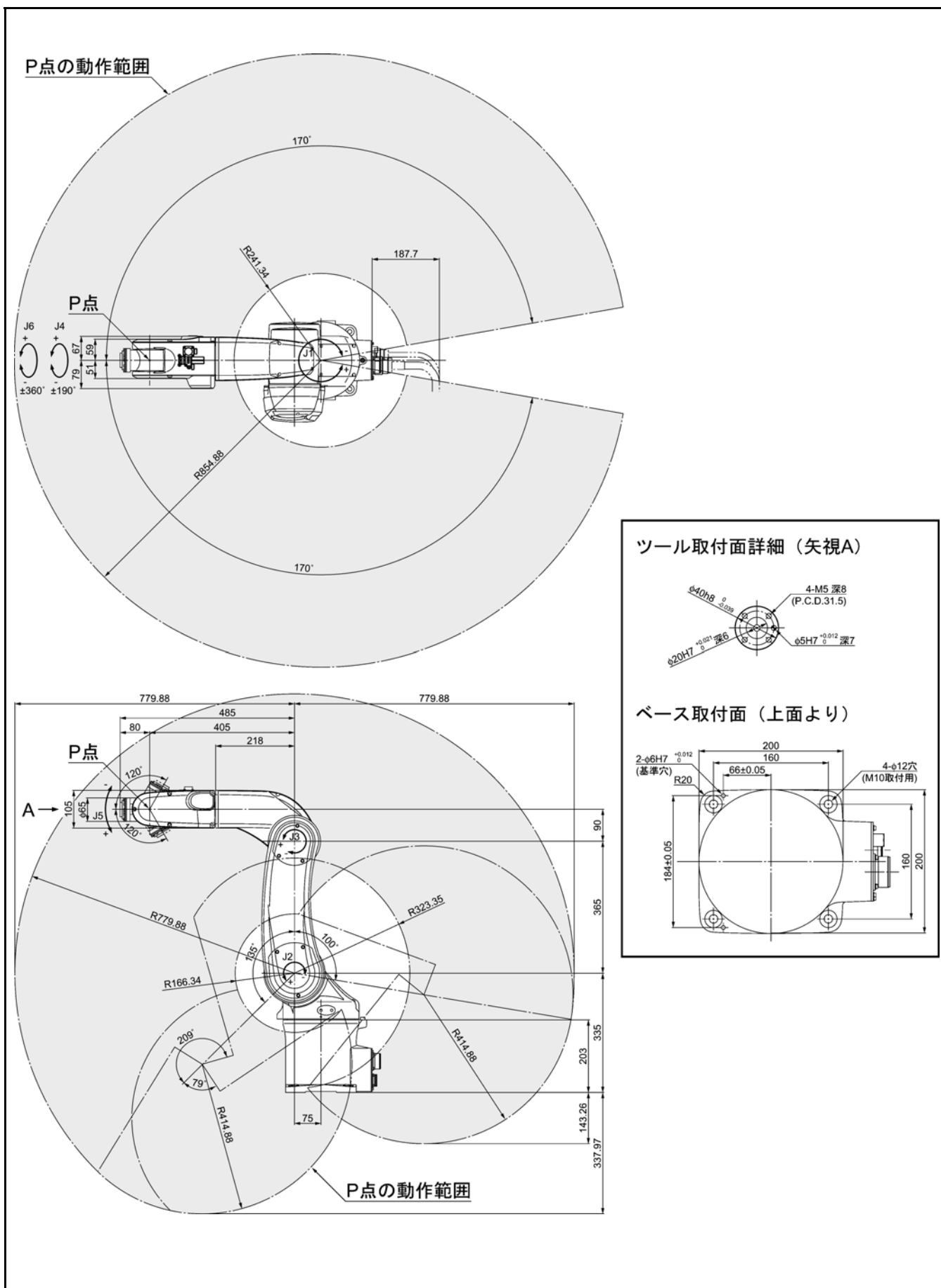


(6) VS-6577E-W型 (防塵防滴タイプ)



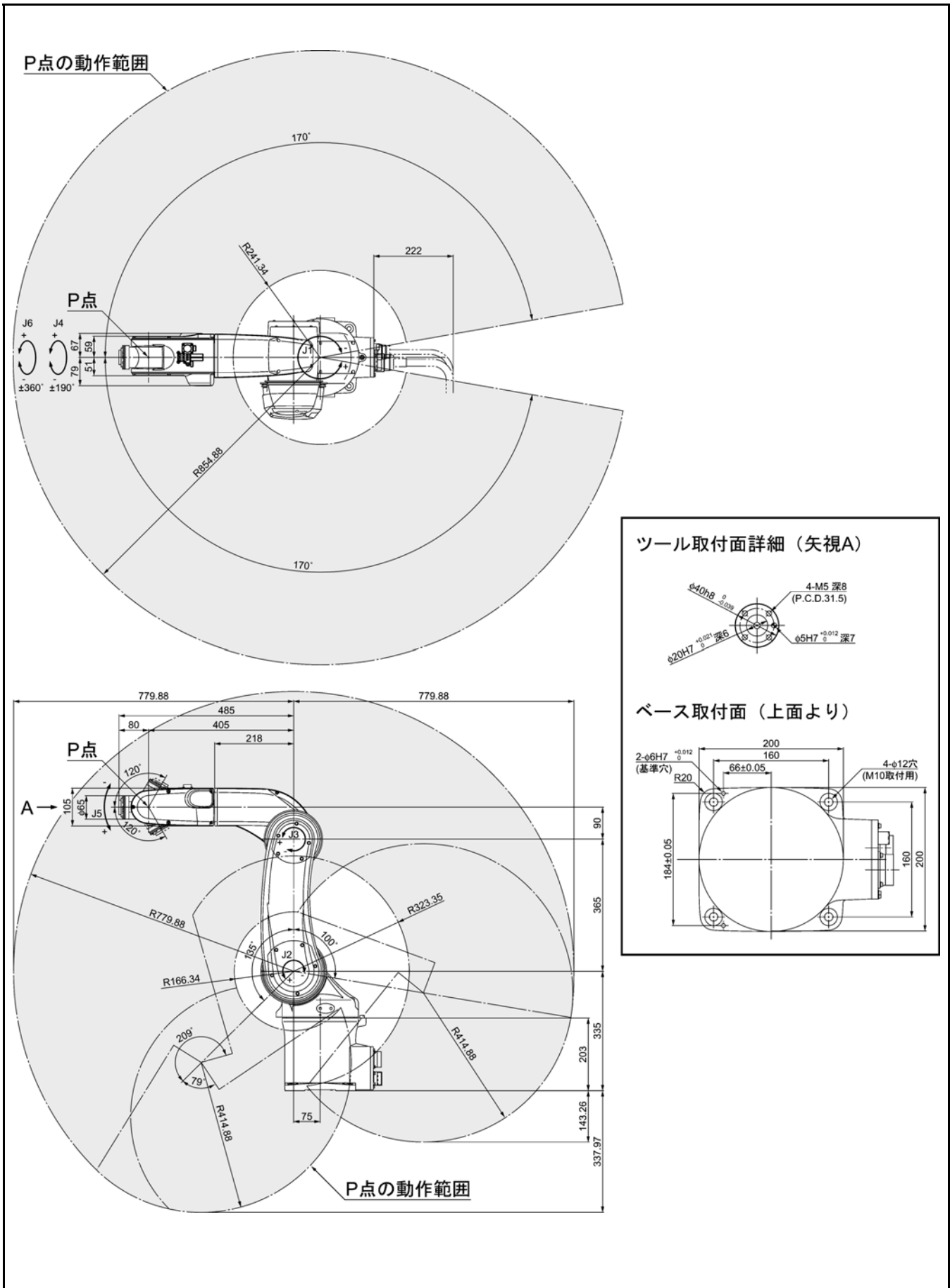


(7) VS-6577E-B型(ブレーキ付タイプ)



外形寸法と動作範囲[VS-6577E-B型]

(8) VS-6577E-BW型 (ブレーキ付防塵防滴タイプ)



ロボットコントローラの仕様(VS-Eシリーズ用)

項 目		仕 様
適用ロボット		小型垂直多関節型(VS-Eシリーズ)
型 式		RC5-VSE6BA
制御方式		PTP、CP3 次元直線、3次元円弧
制御軸数		最大6軸同時
駆動方式		全軸オールデジタルACサーボ
メモリ容量		1.25MB(5000ステップ、13000ポイント相当)
使用言語		デンソーロボット言語(SLIM準拠)
教示プログラム分割数		255
教示方式		1)リモートティーチング 2)数値入力(MDI)
外部信号 (I/O)	入力信号	ユーザ開放20点(シーケンサ12、ハンド入力8)+システム固定36点
	出力信号	ユーザ開放32点(シーケンサ24、ハンド出力8)+システム固定33点
外部通信		RS-232C:1回線 イーサネット:1回線(オプション)
タイマ機能		0.02~10sec(1/60secきざみ)
自己診断機能		オーバーラン・サーボ異常・メモリ異常・入力ミス など
エラー表示		外部I/O出力/オペレーティングパネル(オプション)にエラーコードを表示 ティーチングペンダント(オプション)に日本語で表示
電 源		3相 AC200V-15%~AC230V+10%、50/60Hz、1.9kVA 単相 AC230V-10%~AC230V+10%、50/60Hz、1.9kVA
環境条件(動作時)		温度0~40、湿度90%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP20
ケーブル	本体間 ケーブル	標準:4m、6m 強靱:6m、12m(選択)
	I/Oケーブル	8m、15m(オプション)
	電源ケーブル	5m
質 量		約17kg(付属ケーブル除く)

**⚠警告**

- ・ フィンに触れないでください。やけどの恐れがあります。
- ・ 指や棒などを入れないでください。ケガのおそれがあります。
- ・ 保守点検等でフタを開けコントローラ内部に触れる場合は、電源スイッチを切り、電源ケーブルをはずして3分以上経過してから実施してください。感電の恐れがあります。
- ・ コントローラの電源投入中はコネクタの脱着をしないでください。  
感電及び故障の原因になります。

**⚠設置上の注意事項**

- ・ コントローラは防塵、防滴、防爆構造にはなっていません。
- ・ 設置の前には取扱説明書を必ずお読みください。
- ・ コントローラの上には物を乗せないでください。

# ロボットコントローラの外形寸法 (VS-E シリーズ用)

