

VM-Gシリーズ

本体仕様:クリーン

項目	クリーン	
セット型式 (注1)	VM-6083G-P100	VM-60B1G-P100
本体型式	VM-6083GM-P100	VM-60B1GM-P100
アーム全長	385(第1アーム)+445(第2アーム)=830mm	520(第1アーム)+590(第2アーム)=1,110mm
アームオフセット	J1(旋回):180mm J3(前腕):100mm	
最大動作領域	R=1,111mm(ツール取付面) R=1,021mm(P点:J4、J5、J6中心)	R=1,388mm(ツール取付面) R=1,298mm(P点: J4、J5、J6中心)
動作角度	J1: ±170°、 J2: +135°、-90°、 J3: +165°、-80°、 J4: ±185°、 J5: ±120°、 J6: ±360°	J1: ±170°、 J2: +135°、-90°、 J3: +168°、-80°、 J4: ±185°、 J5: ±120°、 J6: ±360°
最大可搬質量	10kg	
合成最大速度	8300mm/s(ツール取付面中心)	
位置繰返し精度(注2)	X,Y,Z各方向: ±0.05mm(ツール取付面中心)	X,Y,Z各方向: ±0.07mm(ツール取付面中心)
最大許容慣性モーメント	J4、J5まわり:0.36kgm ² J6まわり:0.064kgm ²	
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～J6ブレーキ付	
ユーザ用エア配管	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用)	
エア源	常用圧力	1.0 × 10 ⁵ Pa ~ 3.9 × 10 ⁵ Pa
	許容最大圧力	4.9 × 10 ⁵ Pa
クリーン度 (FED-STD-209D)	クラス100(0.3 μ) (ユースポイント)	
質量	約86 kg (約189 lb)	約88 kg (約193 lb)

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。