

VP-Gシリーズ

本体仕様:標準

項目	標準	
	5軸タイプ(注1)	6軸タイプ
セット型式(注2)	VP-5243G	VP-6242G
本体型式	VP-5243E/GM	VP-6242E/GM
アーム全長	210(第1アーム)+220(第2アーム)=430mm	210(第1アーム)+210(第2アーム)=420mm
アームオフセット	-	J3(前腕):75mm
最大動作領域	R=500mm(ツール取付面) R=430mm(P点:J5、J6中心)	R=502mm(ツール取付面) R=432mm(P点:J4、J5、J6中心)
動作角度	J1: ±160° J2: ±120° J3: +136°、 -128° (J4:無し) J5: ±120° J6: ±360°	J1: ±160° J2: ±120° J3: +160°、+19° J4: ±160° J5: ±120° J6: ±360°
最大可搬質量	2.5kg(3kg:手首姿勢下向き時)	2kg(2.5kg:手首姿勢下向き時)
合成最大速度	3900mm/s(ツール取付面中心)	
位置繰返し精度(注3)	X,Y,Z各方向: ±0.02mm(ツール取付面中心)	
最大許容慣性モーメント	J5まわり:0.040kgm ² J6まわり:0.010kgm ²	J4、J5まわり:0.030kgm ² J6まわり:0.007kgm ²
位置検出方式	アブソリュートエンコーダ	
駆動モーター、ブレーキ	全軸ACサーボモータ+全軸ブレーキ付	
ユーザ用エア配管	4系統(4x4)	
ユーザ用信号線	9芯(近接センサー等の信号線)	
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
保護等級	IP30	
質量	約13kg(約29lb)	約15kg(約32lb)

注1:5軸タイプは、第4軸(J4)がありません。

注2: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3:位置繰返し精度は周囲温度一定時の精度です。