

# VS-Gシリーズ

本体仕様: クリーン

項目	クリーン				クリーン/ブレーキ付			
セット型式(注1)	VS-6556G-P10	VS-6556G-P100	VS-6577G-P10	VS-6577G-P100	VS-6556G-BP10	VS-6556G-BP100	VS-6577G-BP10	VS-6577G-BP100
本体型式	VS-6556GM-P10	VS-6556GM-P100	VS-6577GM-P10	VS-6577GM-P100	VS-6556GM-BP10	VS-6556GM-BP100	VS-6577GM-BP10	VS-6577GM-BP100
アーム全長	270(第1アーム)+295(第2アーム)=565mm		365(第1アーム)+405(第2アーム)=770mm		270(第1アーム)+295(第2アーム)=565mm		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=733mm(ツール取付面) R=653mm(P点: J4, J5, J6中心)		R=934mm(ツール取付面) R=854mm(P点: J4, J5, J6中心)		R=733mm(ツール取付面) R=653mm(P点: J4, J5, J6中心)		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: +166°, -119° J4: ±190° J5: ±120° J6: ±360°		J1: ±170° J2: +135°, -100° J3: +169°, -119° J4: ±190° J5: ±120° J6: ±360°		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°	
最大可搬質量	6kg(7Kg: 手首姿勢下向き時)							
合成最大速度	8200mm/s (ツール取付面中心)		7600mm/s (ツール取付面中心)		8200mm/s (ツール取付面中心)		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: ±0.02mm (ツール取付面中心)		X,Y,Z各方向: ±0.03mm (ツール取付面中心)		X,Y,Z各方向: ±0.02mm (ツール取付面中心)		X,Y,Z各方向: ±0.03mm (ツール取付面中心)	
最大許容慣性モーメント	負荷設定値5kg以下...J4, J5まわり:0.295kgm <sup>2</sup>				J6まわり:0.045kgm <sup>2</sup>			
	負荷設定値6kg以下...J4, J5まわり:0.354kgm <sup>2</sup>				J6まわり:0.054kgm <sup>2</sup>			
	負荷設定値7kg以下...J4, J5まわり:0.413kgm <sup>2</sup>				J6まわり:0.063kgm <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	6系統(4×6) 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						
クリーン度 (FED-STD-209D)	クラス10 (0.1μ) (ユースポイント)	クラス100 (0.3μ) (ユースポイント)	クラス10(0.1μ) (ユースポイント)	クラス100 (0.3μ) (ユースポイント)	クラス10(0.1μ) (ユースポイント)	クラス100 (0.3μ) (ユースポイント)	クラス10(0.1μ) (ユースポイント)	クラス100 (0.3μ) (ユースポイント)
空気伝搬騒音	80dB以下(A加重等価持続音圧レベル)							
質量	約35 kg (約77 lb)		約36 kg (約78 lb)		約35 kg (約77 lb)		約36 kg (約78 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。