

VS-Gシリーズ

本体仕様:防塵防滴

項目	防塵防滴		防塵防滴/ブレーキ付	
セット型式(注1)	VS-6556G-W	VS-6577G-W	VS-6556G-BW	VS-6577G-BW
本体型式	VS-6556GM-W	VS-6577GM-W	VS-6556GM-BW	VS-6577GM-BW
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 ² J6まわり:0.045kgm ² 負荷設定値6kg以下...J4、J5まわり:0.354kgm ² J6まわり:0.054kgm ² 負荷設定値7kg以下...J4、J5まわり:0.413kgm ² J6まわり:0.063kgm 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~J4ブレーキ付		全軸ACサーボモータ、J2~J6ブレーキ付	
ブレーキ解除操作	TP、MP操作によるブレーキ解除			
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 ⁵ Pa ~ 3.9 × 10 ⁵ Pa		
	許容最大圧力	4.9 × 10 ⁵ Pa		
保護等級	IP54(手首部IP65)			
空気伝搬騒音	80dB以下(A加重等価持続音圧レベル)			
質量	約35kg(約74lb)	約36kg(約80lb)	約35kg(約74lb)	約36kg(約80lb)

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。