

## 抜群のスピード&パワー。 スリム&スタイリッシュな 小型6軸ロボット。

最大リーチ	約650・850mm
最大可搬質量	7kg(手首下向き±45°以内) <sup>1</sup>
標準サイクルタイム	0.4・0.5秒台(負荷1kg時)
バリエーション	標準・防塵防滴・クリーン UL・天吊り

<sup>1</sup> 手首下向き±45°を超える場合は最大可搬質量6kgです。

販売可能地域

仕様	日本	北米 <sup>2</sup>	欧州 <sup>2</sup>	アジア
標準		-	-	
セーフティー仕様				
UL仕様				

型式の詳細は別途お問い合わせください。

<sup>2</sup> プレーキ付き仕様が標準となります。



### 特長

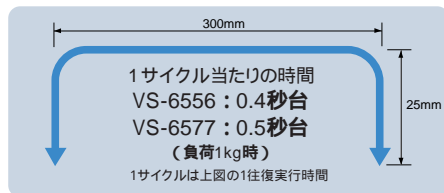
#### 最大可搬質量7kg(手首下向き±45°以内)<sup>3</sup>

小型ながら最大可搬質量は7kg(手首下向き±45°以内)とパワフル。<sup>3</sup>  
ハンド設計の自由度 拡大。

#### クラストップレベルの高速

アームの軽量化と、ACサーボモーターの高出力化で、クラストップレベルのハイスピードを実現。

#### 標準サイクルタイム



#### 高軌跡制御機能

高い軌跡精度を要する塗布作業やシーリング作業等に威力を発揮。

#### 特異点回避機能

特異点を意識せずロボットの設置が可能。

#### 衝突検出機能

干渉によるワ-クやハンドの破損を防止。<sup>4</sup>

#### 手動動作時TOOLモードを選択可能

ハンドを基準に、任意の方向へ動かすことが可能になり、ティーチングが容易。

#### スリムなボディ

アーム幅を110mmとスリム化し、周辺設備との干渉を低減。設置面積は「200mm×200mm」とハガキ2枚程度で、設備の小型化に貢献。

#### ツール用エア配管(7回路)・電気配線(10芯)、さらには電磁弁(3個)も標準装備

<sup>3</sup> 手首下向き±45°を超える場合は最大可搬質量6kgです。

<sup>4</sup> ワーク・ハンドの種類や動作状況により、衝突を検出できない場合もございます。

### 豊富なバリエーション

悪環境下でも使用可能な「防塵防滴タイプ」や、クリーンルーム内の自動化に最適な「クリーンタイプ」、米国のUL規格に対応した「UL仕様」など、豊富な品揃え。

最大リーチ	プレーキ	標準		防塵防滴	クリーン	UL
				[手首部:IP65 本体部:IP54相当]	[クリーン度:クラス10(0.1μm) クラス100(0.3μm)]	
約650mm	標準 2・3・4軸 プレーキ付	VS-6556G	VS-6556G-W	VS-6556G-P10・100		
約850mm		VS-6577G	VS-6577G-W	VS-6577G-P10・100		
約650mm	増設 全軸プレーキ付 (除1軸)	VS-6556G-B	VS-6556G-BW	VS-6556G-BP10・100	VS-6556G-BW-UL	
約850mm		VS-6577G-B	VS-6577G-BW	VS-6577G-BP10・100	VS-6577G-BW-UL	

床置き・天吊り共用可能(但し、クリーンタイプについては、床置きのみでの使用となります。)

UL仕様は1軸を含む全軸プレーキ付です。仕様・外形寸法については、別途お問い合わせください。

#### 防塵防滴タイプ



保護等級  
手首部:IP65相当  
本体部:IP54相当

#### クリーンタイプ

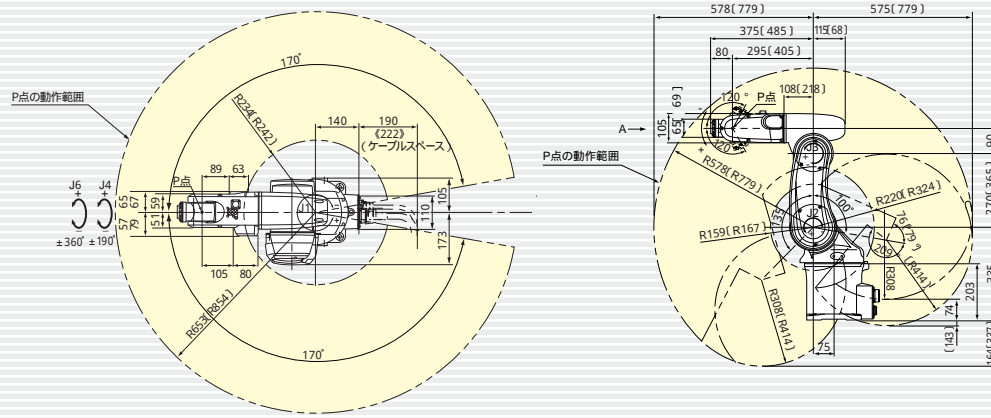


クリーン度  
クラス10(0.1μm)  
クラス100(0.3μm)

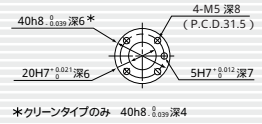
#### UL仕様



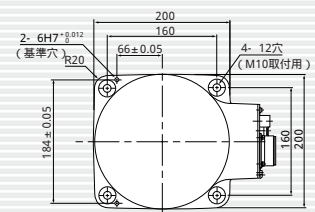
## 外形寸法及び動作範囲



## ツール取付面詳細(矢視A)



## ベース取付寸法(上面より)



1 内はブレーキ増設タイプ 2 内はVS-6577 3 内は防塵防滴・クリーンタイプ 4 内はクリーンタイプのみ

(単位:mm)

## 仕様

### 本体仕様

項目	仕様	
セット型式(注1)	VS-6556G	VS-6577G
本体型式	VS-6556E/GM	VS-6577E/GM
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
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)
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°
最大可搬質量	7kg(手首下向き±45°以内)(注5)	
合成最大速度	8,200mm/s(ツール取付面中心)	7,600mm/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)
最大許容慣性モーメント	J4, J5まわり: 0.41kgm <sup>2</sup> J6まわり: 0.063kgm <sup>2</sup> (負荷設定7kg時)	
位置検出方式	アブソリュートエンコーダー	
駆動モーター、ブレーキ	全軸ACサーボモーター+J2, J3, J4ブレーキ付(J5, J6ブレーキ増設タイプも選択可能)	
ユーザー用エア配管(注3)	7系統(4×6, 6×1)電磁弁(2ポジション、ダブルソレノイド)3個内蔵	
ユーザー用信号線	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
空気伝播騒音(注4)	80dB以下	
質量	約35kg(約77lb)	約36kg(約80lb)

(注1)セット型式は、ロボット本体・コントローラー式の型式です。(注2)位置繰返し精度は、周囲温度一定時の精度です。(注3)4×6のみ、内蔵電磁弁にて制御可能です。(注4)A加重等価持続音圧レベルです。(注5)手首下向き±45°を超える場合は最大可搬質量6kgです。

### セット型式の見方(VS-Gシリーズ)

