

VM-G系统

规格：标准

项目		标准	
系统型号（注1）		VM-6083G	VM-60B1G
单元型号		VM-6083GM	VM-60B1GM
机械臂全长		385（第1臂）+445（第2臂）=830mm	520（第1臂）+590（第2臂）=1,110mm
机械臂偏置		J1（回转）：180mm J3（前臂）：100mm	
最大运动区域		R=1,111mm（工具安装面） R=1,021mm（点P：J4、J5、J6的中心）	R=1,388mm（工具安装面） R=1,298mm（点P：J4、J5、J6的中心）
动作角度		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°
最大可搬质量		10kg	
最大合成速度		8300mm/s（工具安装面的中心）	
位置重复精度（注2）		在X、Y、Z各方向上：±0.05mm （工具安装面的中心）	在X、Y、Z各方向上：±0.07mm （工具安装面的中心）
最大容许惯性力矩		J4、J5周围：0.36kgm ² J6周围：0.064kgm ²	
位置检测方式		绝对编码器	
驱动电机和制动器		各轴AC伺服电机 J2~J6配备制动器	
用户用气压布管（注3）		7系统（φ4x6，φ6x1）电磁阀（2位，双螺线管）3个内置	
用户用信号线		10芯（接近传感器等信号线）	
气源	工作压力	1.0 x 10 ⁵ Pa to 3.9 x 10 ⁵ Pa	
	许用最大压力	4.9 x 10 ⁵ Pa	
保护等级		IP40	
重量		约 80kg（176 lb）	约 82kg（180 lb）

注1：系统型号指的是包括机器人单元和机械手控制器的完整设备的型号。

注2：位置重复精度为周围温度保持不变时的精度。

注3：只有φ4x6可由内置电磁阀控制。