

VM-G系统

规格：超净

项目		超净	
系统型号 (注1)	VM-6083G-P100	VM-60B1G-P100	
单元型号	VM-6083GM-P100	VM-60B1GM-P100	
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 : $\pm 170^\circ$ J2 : $+135^\circ, -90^\circ$ J3 : $+165^\circ, -80^\circ$ J4 : $\pm 185^\circ$ J5 : $\pm 120^\circ$ J6 : $\pm 360^\circ$	J1 : $\pm 170^\circ$ J2 : $+135^\circ, -90^\circ$ J3 : $+168^\circ, -80^\circ$ J4 : $\pm 185^\circ$ J5 : $\pm 120^\circ$ J6 : $\pm 360^\circ$	
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 : $\pm 0.05\text{mm}$ (工具安装面的中心)	在X、Y、Z各方向上 : $\pm 0.07\text{mm}$ (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	6系统 ($\phi 4 \times 6$) 电磁阀 (2位, 双螺线管) 3个内置6		
用户用信号线	10芯 (接近传感器等信号线)		
气源	工作压力	$1.0 \times 10^5\text{Pa}$ to $3.9 \times 10^5\text{Pa}$	
	许用最大压力	$4.9 \times 10^5\text{Pa}$	
超净等级 (FED-STD-209D)	等级 100 (0.3μ) (使用点)		
重量	约 86 kg (189 lb)	约 88 kg (193 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。