

VS-G系统

规格：超净

项目		超净				超净，配备制动器			
系统型号（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
单元型号		VS-6556GM-P10	VS-6556GM-P100	VS-6577GM-P10	VS-6577GM-P100	VS-6556GM-BP10	VS-6556GM-BP100	VS-6577GM-BP10	VS-6577GM-BP100
机械臂全长		270（第1臂）+295（第2臂）=565mm		365（第1臂）+405（第2臂）=770mm		270（第1臂）+295（第2臂）=565mm		365（第1臂）+405（第2臂）=770mm	
机械臂偏置		J1（回转） 75 mm, J3（前臂） 90 mm							
最大运动区域		R = 733 mm（工具安装面） R = 653 mm（点P: J4、J5、J6的中心）		R=934mm（工具安装面） R=854mm（点P: J4、J5、J6的中心）		R = 733 mm（工具安装面） R = 653 mm（点P: J4、J5、J6的中心）		R=934mm（工具安装面） R=854mm（点P: J4、J5、J6的中心）	
动作角度		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°	
最大可搬质量		5kg							
最大合成速度		8200 mm/s（工具安装面的中心）		7600 mm/s（工具安装面的中心）		8200 mm/s（工具安装面的中心）		7600 mm/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： 0.02 mm		在X、Y、Z各方向上： 0.03 mm		在X、Y、Z各方向上： 0.02 mm		在X、Y、Z各方向上： 0.03 mm	
最大容许惯性力矩		J4, J5周围:0.295kgm ² J6周围:0.045kgm 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~J4配备制动器				各轴AC伺服电机 J2~J6配备制动器			
用户用气压布管		6系统（Φ4x6）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							
超净等级（FED-STD-209D）		等级10 (0.1μ) (使用点)	等级100 (0.3μ) (使用点)	等级10 (0.1μ) (使用点)	等级100 (0.3μ) (使用点)	等级10 (0.1μ) (使用点)	等级100 (0.3μ) (使用点)	等级10 (0.1μ) (使用点)	等级100 (0.3μ) (使用点)
重量		约 35 kg (77 lb)		约 36 kg (78 lb)		约 35 kg (77 lb)		约 36 kg (78 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。