

## VS-G系统

规格：防尘防溅，UL规格

项目		防尘防溅，配备制动器，UL规格	
系统型号（注1）		VS-6556G-BW-UL	VS-6577G-BW-UL
单元型号		VS-6556GM-BW-UL	VS-6577GM-BW-UL
机械臂全长		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	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 = 934 mm（工具安装面） R = 854 mm（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°
最大可搬质量		8200 mm/s（工具安装面的中心）	
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）
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
最大容许惯性力矩		J4, J5周围:0.295kgm <sup>2</sup> J6周围:0.045kgm <sup>2</sup>	
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 各轴配备制动器	
制动器释放操作 （轴选择器和制动器释放开关）		(1) 在控制器电源接通的情况下按制动器释放开关，以释放所选轴的制动器。 (2) 不能利用TP、MP操作释放制动器。	
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 <sup>5</sup> Pa to 3.9 x 10 <sup>5</sup> Pa	
	许用最大压力	4.9 x 10 <sup>5</sup> Pa	
保护等级		IP54（手腕部：IP65）	
重量		约 35 kg（76 lb）	约 36 kg（80 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。