

## VS-C シリーズ 小型垂直多関節ロボット

### ロボット本体の仕様

| 項目          | 仕様   |   |            |              |
|-------------|--|---|------------|--------------|
|             | 標準   | 防塵防滴  | 天吊り        | 天吊り・防塵防滴     |
| セット型式(注1)   | VS-6354C   | VS-6354C-W  | VSS-6354C  | VSS-6354C-W  |
| 本体型式        | VS-6354CM  | VS-6354CM-W   | VSS-6354CM | VSS-6354CM-W |
| アーム全長       | 255(第1アーム)+285(第2アーム)=540mm  |   |            |              |
| アームオフセット    | J1(旋回): 100mm J3(前腕): 85mm   |   |            |              |
| 最大動作領域      | R=727mm(ツール取付面) R=652mm(P点: J4 J5 J6 中心)   |   |            |              |
| 動作角度        | J1: ±140°, J2(注3): +100°, -55°, J3: +163°, -13°<br>J4: ±168°, J5: ±120°, J6: ±360° |   |            |              |
| 最大可搬質量      | 5kg  |   |            |              |
| 合成最大速度      | 5,300mm/s(ツール取付面中心、負荷 9.8N 時)  |   |            |              |
| 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)   |   |            |              |
| 最大許容慣性モーメント | J4 J5 まわり: 0.113kgm <sup>2</sup> J6 まわり : 0.008kgm <sup>2</sup>                    |   |            |              |
| 位置検出方式      | アブソリュートエンコーダ   |   |            |              |
| 駆動モータ、ブレーキ  | 全軸 AC サーボモーター+J2,J3 ブレーキ付<br>(J4,J5,J6 ブレーキ増設タイプも選択可能)                             |   |            |              |
| ユーザ用エア配管    | 6 系統 ( 4) 電磁弁 (2 ポジション、ダブルソレノイド) 3 個内蔵   |   |            |              |
| ユーザ用信号線     | 10 本 ( 近接センサー等の信号用)  |   |            |              |
| 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                            |            |              |
| 質量          | 約 28kg   |   |            |              |

注 1)セット型式は、ロボット本体・コントローラー・オペレーティングパネル一式の型式です。

注 2)天吊りタイプについては、J2 の動作角度が-85° となるため、動作範囲は標準タイプより広がります。

注 3) 位置繰返し精度は、周囲温度一定時の精度です。

## ロボットコントローラの仕様 [ VS-C シリーズ ]

| 項目              | 仕様   |                     |
|-----------------|--|---------------------|
| 適用ロボット          | 垂直多関節型 ( VS-C )                                  |                     |
| 型 式             | RC3-V6A  |                     |
| 制御方式            | PTP、CP3次元直線、3次元円弧                                |                     |
| 制御軸数            | 最大4軸同時   |                     |
| 駆動方式            | 全軸オールデジタルACサーボ                                   |                     |
| メモリ容量           | 8,000ステップ、2,500ポイント                              |                     |
| 使用言語            | 簡易デンソーロボット言語                                     |                     |
| 教示プログラム分割数      | 100  |                     |
| 教示方式            | 1) リモートティーチング 2) 数値入力(MDI) 3) ダイレクトティーチング        |                     |
| 外部信号<br>(I/O)   | 入力信号   | ユーザー開放24点+システム固定23点 |
|                 | 出力信号   | ユーザー開放32点+システム固定32点 |
| 外部通信            | RS-232C:2回線(<1> 視覚装置 <2> パソコン又はプリンター)            |                     |
| タイマ機能           | 0.01 ~ 9.99sec(0.01sec刻み)                        |                     |
| 自己診断機能          | オーバーラン・サーボ異常・メモリ異常・入力ミス など                       |                     |
| エラー表示           | 外部I/O出力,オペレーティングパネル,ティーチングペンダント(オプション)にエラーコードを表示 |                     |
| 電 源             | 3相 AC200V+10% -15% 50/60Hz 1.5kVA(第3種接地)         |                     |
| 環境条件(動作時)       | 温度0 ~ 40 、湿度90%RH以下(結露なきこと)                      |                     |
| 保護等級            | IP20   |                     |
| ケーブル<br>(オプション) | 本体間ケーブル  | 3m(6m)              |
|                 | I/Oケーブル  | (8m 15m)            |
|                 | 電源ケーブル   | 5m                  |
| 質 量             | 約18kg(付属ケーブル除く)                                  |                     |

### ⚠ 警告

- ・ フィンに触れないでください。やけどの恐れがあります。
- ・ 指や棒などを入れないでください。ケガのおそれがあります。
- ・ 保守点検等でフタを開けコントローラ内部に触れる場合は、電源スイッチを切り、電源ケーブルをはずして3分以上経過してから実施してください。感電の恐れがあります。
- ・ コントローラの電源投入中はコネクタの脱着をしないでください。感電および故障の原因になります。

### ⚠ 設置上の注意事項

- ・ コントローラは防塵、防滴、防爆構造にはなっていません。
- ・ 設置の前には取扱説明書を必ずお読みください。
- ・ コントローラの上には物を乗せないでください。