

适用控制器 RC520

- 臂长：791mm
- 重复精度：±0.03mm
- 可搬重量：3kg(根据制约条件最高可达到5kg)^{※1}
- 标准循环时间：0.5秒/台(重量为1kg时)
- 取得CE标记及UL标记(工场选择)



※1：负载超过3kg使用时，请另行咨询。

特征 —— 爱普生的优势

基本动作功能的完善

ProSix利用新开发的6轴专用智能动作控制器完善“高速、高精度定位”、“精密轨迹控制”的基本功能，为生产现场追求高生产率和可靠品质做出了贡献。

● 高速、高精度定位

机械手决定着生产率，秉承其“动作优越性”，迅速处理完复杂的作业，实现高速、高精度的定位。

- 凭借“敏捷的动作”和“低残余振动”提高生产率。
- 由高速、高精度定位来保证产品质量。
- 短时间内可在宽广的运动范围内移动，同行业中最高水准的动作速度

● 高精度的轨迹控制

力求充分发挥6轴机械手自由度的高精度轨迹。

- 在涂布作业等工作中充分发挥的高精度轨迹控制
- 采用可提高轨迹精度的强钢性机械手臂

● 应对大容量负载

为满足各种不同的用途，扩大了负载容量。

- 大容量负载实现稳定的搬运能力。
INERTIA命令
- 保持高负载时精度的强钢性机械手设计
- 轻物体搬运更加快速，重物体搬运更加平稳的加减速调整

● 保持兼容性动作命令的扩展

继承SCARA机械手简便的使用方法，同时扩展与6轴相对应的动作命令。

- JUMP3、JUMP3CP实现了与SCARA相同的拱形运动。
- 能在三维空间内自由地画出圆弧的ARC3

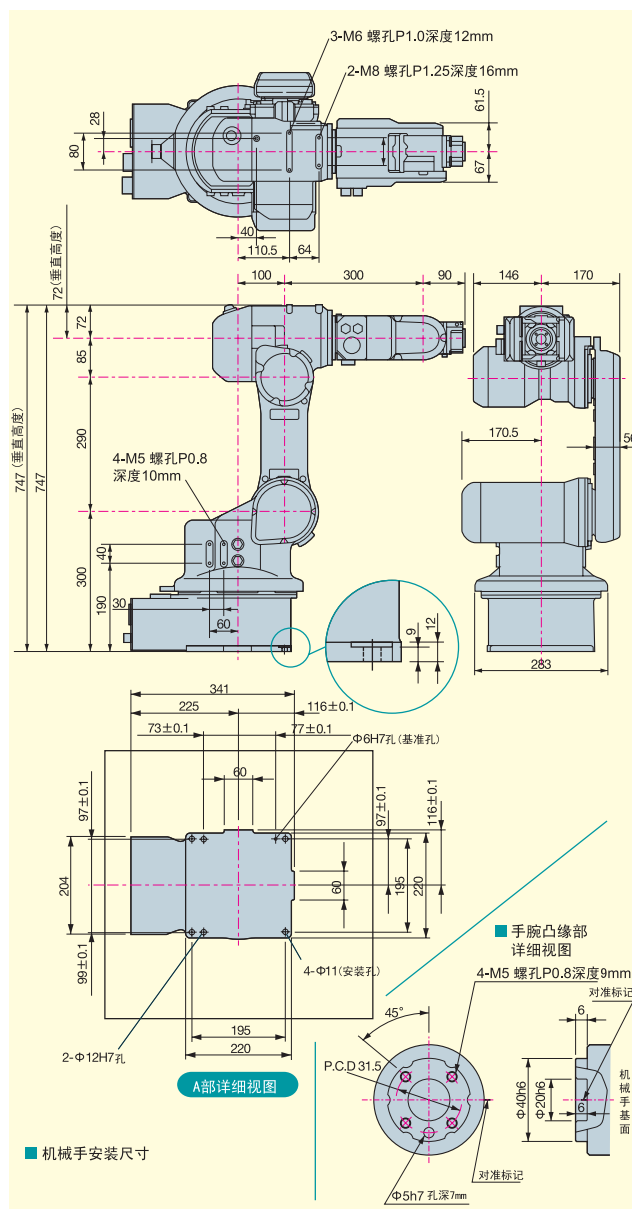
规格表

		PS3-AS00
运动自由度		6
臂长		791mm(手腕凸缘面) 701(P点: J4, J5, J6中心)
驱动方式		AC伺服马达(全轴带有制动)
最大运动速度	J1 臂	3.66rad/s, 210°/s
	J2 臂	3.14rad/s, 180°/s
	J3 臂	3.93rad/s, 225°/s
	J4 臂	6.54rad/s, 375°/s
	J5 臂	6.54rad/s, 375°/s
	J6 臂	8.73rad/s, 500°/s
最大运动范围	J1 臂	±170°
	J2 臂	+45°, -150°
	J3 臂	+190°, -72°
	J4 臂	±190°
	J5 臂	±125°
	J6 臂	±360°

		PS3-AS00
重复精度		±0.03mm
最大可搬重量		3kg
容许力矩	J4 臂	7.25N · m(0.74kgf · m)
	J5 臂	7.25N · m(0.74kgf · m)
	J6 臂	5.21N · m(0.53kgf · m)
容许惯性力矩 ※2 (GD ² /4)	J4 臂	0.3kg · m ²
	J5 臂	0.3kg · m ²
	J6 臂	0.1kg · m ²
用户用配线		16根
用户用配线		∅6mm 真空管2根
回原点		无须回原点
主机重量		45kg
设置		地面安装, 墙壁安装 ^{※3} , 天花板安装
适用控制器		RC520 (6轴专用驱动装置)

※2：负载重心与各臂中心位置相一致的时候，或重心位置偏离各臂中心位置的时候，请用INERTIA命令设定参数。

※3：墙壁安装时，J1手臂的运动范围被限制。



机械手运动区域

