

RS3

具有独自机构，相较原有产品，搭载了超高自由度的高性能旋回手臂。

- 实现生产最省空间
- 具有吊装构造和旋回手臂，实现全方位联接



■ RS3产品特点

臂长	350 mm	
负载	额定 1 kg / 最大 3 kg	
标准循环时间	0.34 sec	
重复精度	(第1+第2关节)	±0.01 mm
	(第4关节)	±0.01°

■ 规格表

		RS3-350*
安装方式		吊顶安装
臂长		350 mm
最大运动速度	第1+第2关节	8237 mm/s
	第3关节	1100 mm/s
	第4关节	2800 deg/s
	本体重量(不含末端重量)	17 kg
重复定位精度	第1+第2关节	±0.01 mm
	第3关节	±0.01 mm
	第4关节	±0.01 deg
	最大运动范围	
最大运动范围	第1关节	±225 deg
	第2关节	±225 deg
	第3关节	130 mm
	第4关节(洁净型)	(100 mm)
负载	第4关节	±720 deg
	额定	1 kg
标准循环时间 ^{a)}	最大	3 kg
		0.34 sec
第四关节容许惯性力矩 ^{a)}	额定	0.005 kg·m ²
	最大	0.05 kg·m ²
各轴功率	第1关节	400 W
	第2关节	200 W
	第3关节	150 W
	第4关节	100 W
第三关节顶压力		150 N
原点复位		无需原点复位
用户电路/气路	用户电路	1SPin, D-Sub
	用户气路	φ4mm×1, φ6mm×2
环境适用		标准/洁净型 ^{b)} ESD
适用控制器		RC180, RO820
安全规格		CE认证, ANSI/RIA 15.06-1999

*1: 动作时间在水平300mm, 垂直25mm性质, 负载2kg下的最快时间。

*2: 负载重心与第4关节中心位置不一致时, 通过INC11A命令来设置偏差。

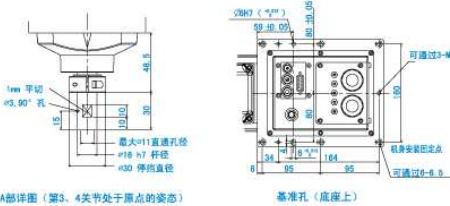
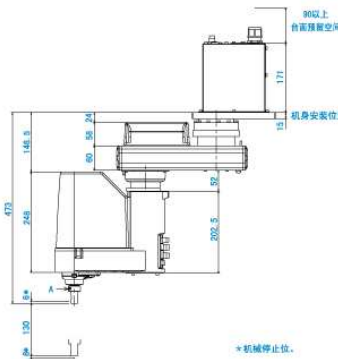
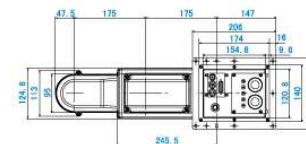
*3: 洁净型: 洁净等级ISO 3 (ISO14644-1) (相当于CLASS 10), 动作范围 2837cm³的空气样本内, 直径0.1μm以上的颗粒数10个以下。

Smart

[单位: mm]

■ 吊顶安装外形图

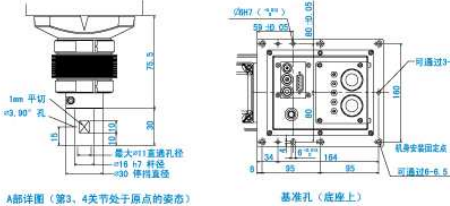
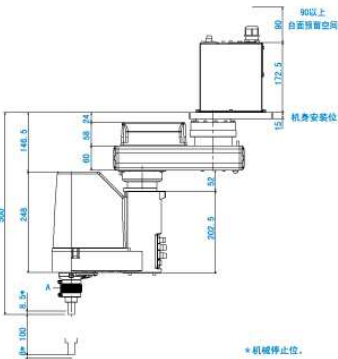
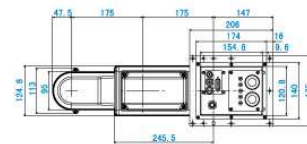
标准型



A部详图 (第3、4关节处于原点的姿态)

基准孔 (底座上)

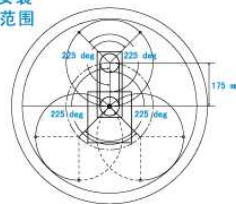
洁净型



A部详图 (第3、4关节处于原点的姿态)

基准孔 (底座上)

■ 吊顶安装动作范围



名称	RS3-350*
第一轴臂长(mm)	175
第二轴臂长(mm)	175
第1关节运动角度(°)	±225
第2关节运动角度(°)	±225