RS系列SCARA机器人

RS4

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。

■RS4产品特征

臂长		550 mm
负载		额定 1 kg / 最大 4 kg
标准循环时间		0.39 sec
重复精度	（第1+第2关节）	±0.015 mm
	（第4关节）	±0.01°

■规格表

		RS4-551*
安装方式		吊顶安装
臂长	第1+第2关节	550 mm
最大运动速度	第1+第2关节	7400 mm/s
	第3关节	1100 mm/s
	第4关节	2600 deg/s
本体重量(不含线缆重量)		19 kg
重复定位精度	第1+第2关节	±0.015 mm
	第3关节	±0.01 mm
	第4关节	±0.01 deg
最大运动范围	第1关节	±225 deg
	第2关节	±225 deg
	第3关节	130 mm
	（洁净型）	(100 mm)
	第4关节	±720 deg
负载	额定	1 kg
	最大	4 kg
标准循环时间*2		0.39 sec
第四关节容许惯性力矩*2	额定	0.005 kg·m²
	最大	0.05 kg·m²
各轴功率	第1关节	400 W
	第2关节	400 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	15Pin D-Sub
	用户气路	Φ4mm×1、Φ6mm×2
环境适用		标准/洁净型*3+ESD
适用控制器		RC180、RC620
安全规格		CE认证、ANSI/RIA 15.06-1999

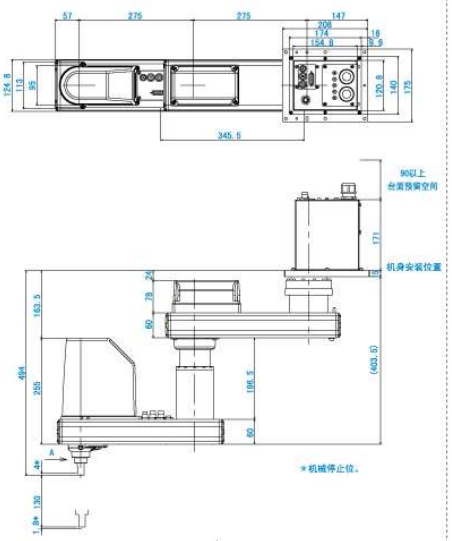
*1:动作时间是在水平300mm、垂直25mm往返、负载2kg下的最快时间。
*2:负载重心与第4关节中心位置不一致时，通过INERTIA命令来设置偏差。
*3:洁净度：洁净等级ISO 3（ISO14644-1)(相当于CLASS 10)、动作范围 283.17cm³的空气样本内、直径0.1μm以上的颗粒数10个以下。

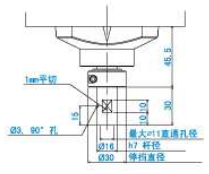
Smart

■吊顶安装外形图

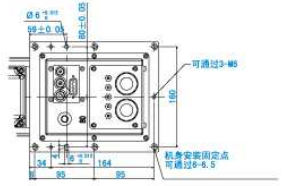
［单位 mm］

标准型



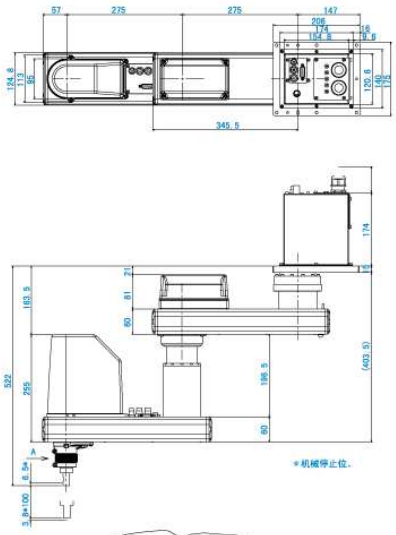


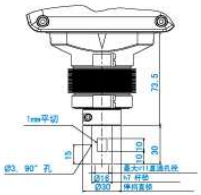
A部详图（第3、4关节处于原点的姿态）



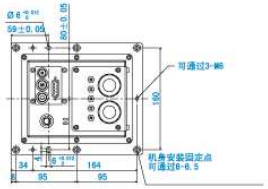
基准孔（底座上）

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	RS4-551*
第一轴臂长(mm)	275
第二轴臂长(mm)	275
第1关节运动角度(°)	±225
第2关节运动角度(°)	±225