

高刚性手臂将小型工件的精密组装、压覆作业以高性能表现

- 本体重量仅为8kg，最轻的机器人手臂
- 可选臂长175mm、225mm
- “3轴规格”产品可提高负载



■ G1产品特性

臂长	175 mm	225 mm
负载	额定 0.5 kg / 最大4轴 1 kg·3轴 1.5 kg	
标准循环时间	0.29 sec	0.30 sec
重复定位精度	(第1~第2关节)	±0.005 mm
	(第4关节)	±0.008 mm
		±0.01°

■ 规格表

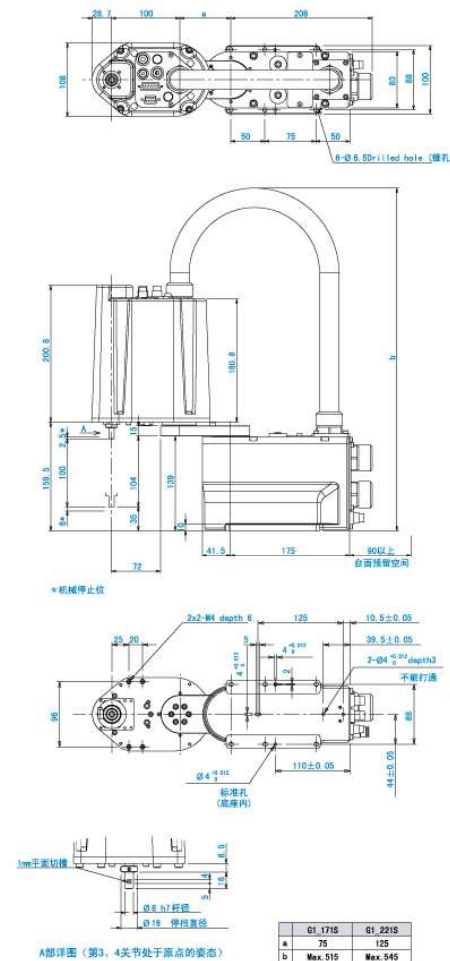
	4轴		3轴	
	01-171*	01-221*	01-171Z	01-221Z
安装方法	台面安装		台面安装	
臂长	175 mm	225 mm	175 mm	225 mm
最大运动速度	第1~第2关节	2630 mm/s	2630 mm/s	3000 mm/s
	第3关节	1200 mm/s	1200 mm/s	3000 mm/s
	第4关节	3000 deg/s	-	-
	第4关节	3000 deg/s	-	-
本体重量(不含线缆重量)	8 kg		6 kg	
重复定位精度	第1~第2关节	±0.005 mm	±0.008 mm	±0.008 mm
	第3关节	±0.01 mm	-	±0.01 mm
	第4关节	±0.01 deg	-	±0.01 deg
	第4关节	±0.01 deg	-	±0.01 deg
最大运动范围	第1关节	±129 deg	±129 deg	±129 deg
	第2关节	±140 deg (±140 deg)	±152 deg (±149 deg)	±135 deg (±123 deg)
	第3关节 (洁净型)	100 mm (80 mm)	100 mm (80 mm)	100 mm (80 mm)
	第4关节	±360 deg	-	-
负载	额定	0.5 kg	0.5 kg	1.5 kg
	最大	1 kg	1.5 kg	-
标准循环时间*	0.29 sec	0.30 sec	0.29 sec	0.30 sec
第四关节容许惯性力矩*	额定	0.0003 kg·m²	-	-
	最大	0.004 kg·m²	-	-
各轴功率	第1关节	50 W(全轴)		
	第2关节	50 W		
	第3关节	无零原点定位		
	第4关节	24Pin (D-Sub, 9P+sub 15)		
第三关节耐压力	用户电路	0.4mm×1.06mm×2		
原点复位	用户电路	标准/洁净*+ESD		
用户电路、气路	用户气路	RC180、RC820		
环境适用	CE认证、ANSI/RIA 15.06-1999			
适用控制器	-			
安全规格	-			

\*1: 动作时间在水平100mm、垂直25mm往返、负载0.5kg下的最快时间。  
 \*2: 负载重心与第4关节中心位置不一致时，请出NEP114命令设置偏移量。  
 \*3: 洁净型、洁净等级ISO 3 (ISO14644-1)相当于CLASS 10, 动作范围 28317cm³的空气样本内, 直径0.1μm以上的颗粒数10个以下。

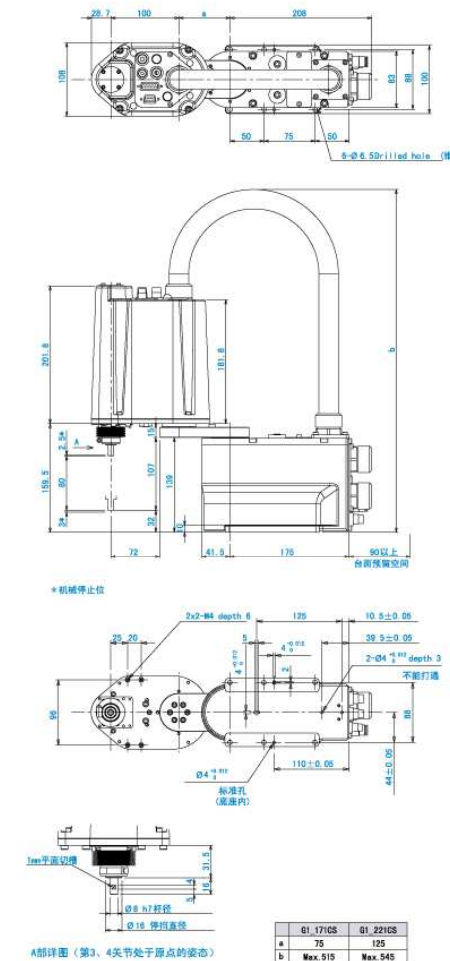
[单位: mm]

■ 台面安装外形图

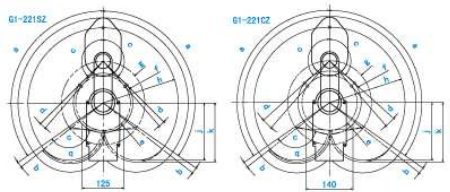
标准型



洁净型



■ 台面安装运动范围



名称	4轴规格				3轴规格			
	01-171S	01-171C	01-221S	01-221C	01-171Z	01-171CZ	01-221Z	01-221CZ
e 第一轴臂长	75	125	75	125	75	125	75	125
h-g 第二轴臂长	100	100	100	100	100	100	100	100
f 运动范围	64.3	93.6	64.8	70.6	61.4	68.2	61.4	64.4
a 第1关节运动角度(°)	135	135	135	135	135	135	135	135
c 第2关节运动角度(°)	140	152	146	135	132	135	132	132
e 机械停止位的区域	60.4	62.6	52.8	56.2	61.2	62.5	62.2	62.2
b 第1关节机械停止位的角度(°)	3	3	3	3	3	3	3	3
d 第2关节机械停止位的角度(°)	3	4	3	1.2	3	4	3	3