RS 系列 SCARA 机器人

RS4

具有独特回转手臂机构
可实现超高自由度的运动

- 有限空间内生产率最大化
- 吊装结构和全回转手臂，可从任何方向抓取工件

型号 **RS4 - 55 1 S - UL**

有效载荷
4 ：4kg

轴臂长
55 ：550mm

第3关节
1 ：130mm
：100mm：（含波纹管）

环境
S ：标准型
C ：洁净型&ESD（除静电）型

UL 规格
UL ：符合UL
□ ：不符合UL

■规格表

		RS4-551*
安装方式		吊顶安装
臂长	第 1-2 轴臂	550 mm
最大运动速度	第 1-2 关节	7400 mm/s
	第 3 关节	1100 mm/s
	第 4 关节	2600°/s
本体重量（不含线缆重）		19 kg
重复定位精度	第 1-2 关节	±0.015 mm
	第 3 关节	±0.01 mm
	第 4 关节	±0.01°
最大运动范围	第 1 关节	±225°
	第 2 关节	±225°
	第 3 关节（洁净型）	130 mm (100 mm)
	第 4 关节	±720°
负载	额定值	1 kg
	最大值	4 kg
标准循环时间 *1		0.39 秒
第 4 关节容许惯性力矩 *2	额定值	0.005 kg·m²
	最大值	0.05 kg·m²
电机功耗	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 3 关节顶压力		150 N
原点复位		无需原点复位
用户电路		15 针（D-Sub 模拟接口）
用户气路		Φ4mm×1，Φ6mm×2
安装环境		标准型/洁净型*3 和防静电
适用控制器		RC700-A
安全标准		CE,ANSI/RIA R15.06-2012,NFPA 79 (2007 Edition),UL

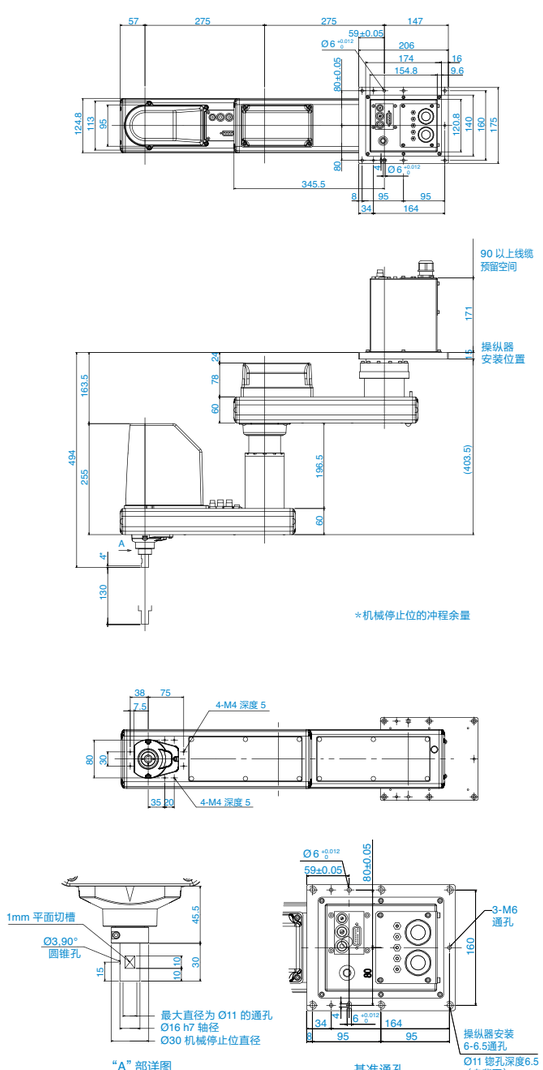
*1: 负载 1kg 下，（水平 300mm、垂直 25mm）往返拱形运动的循环时间（最大速度最优路径坐标）。
*2: 负载重心与第 4 关节中心位置一致；如果不一致，通过 INERTIA 命令来设置参数。
*3: 洁净度等级ISO 3（ISO14644-1）及早期级别 10（每 28,317cm³ 内（1 立方尺），0.1μm 颗粒 10 个以下）。

HOURS
www.hours-web.com

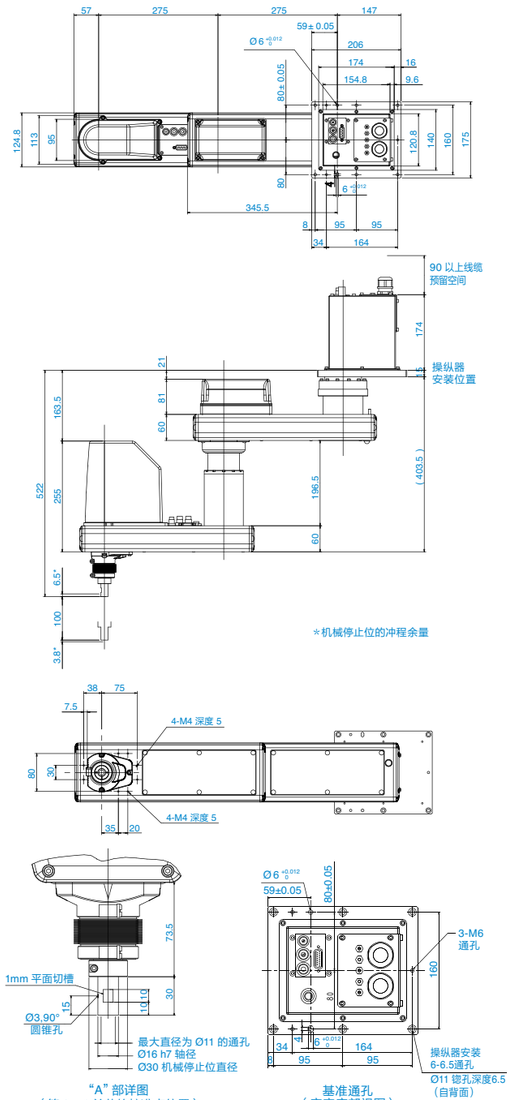
■吊顶安装外形图

[单位：mm]

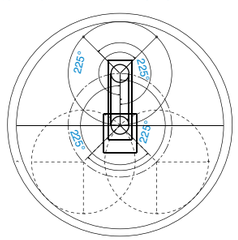
标准型



洁净型



■吊顶安装运动范围



名称	RS4-551*
第 1 轴臂长 (mm)	275
第 2 轴臂长 (mm)	275
第 1 关节运动范围 (°)	±225
第 2 关节运动范围 (°)	±225

HOURS
www.hours-web.com