

爱普生机械手臂G3

产品名称	爱普生机械手臂G3
公司名称	苏州镒升机器人科技有限公司
价格	1.00/台
规格参数	品牌:爱普生 型号:G3-251
公司地址	江苏省苏州市高新区华山路138号39A
联系电话	0512-66905562 18405266898

产品详情

		g3-251*	g3-301**-*	g3-351**		
安装方式		台面安装	台面安装 复合安装	台面安装		
轴臂长	第1-2轴臂	250mm	300mm	350mm		
最大运动速度	第1-2关节	3550mm/s	3950mm/s	4350mm/s		
	第3关节	1100mm/s				
	第4关节	3000 °				
本体重量（不含线缆重）		14kg				
重复定位精度	第1-2关节	± 0.008mm	± 0.01mm	± 0.01mm		
	第3关节	± 0.01mm				
	第4关节	± 0.005 °				
最大运动范围	直轴臂	第1关节	± 140 °	± 140 °	± 115 °	± 140 °
		第2关节	± 141 °	± 142 °	± 135 °	± 142 °
		（洁净型）	（ ± 137 ° ）	（ ± 141 ° ）	（ ± 135 ° ）	± 142 °
	曲轴臂	第1关节，右抓手	-	(-125~150 °)	-	(-110~150 °)
		左抓手	-	(-150~125 °)	-	(-165~150 °)
		第2关节，右抓手	-	(-135~150 °)	-	(-120~150 °)
		（洁净型）	-	(-135~145 °)	-	(-120~150 °)
		左抓手	-	(-150~135 °)	-	(-165~150 °)
		（洁净型）	-	(-145~135 °)	-	(-160~150 °)
	普通轴臂	第3关节	150mm			
		（洁净型）	(120mm)			
		第4关节	± 360 °			

负载	额定值	1kg		
	最大值	3kg		
标准循环时间		0.41秒	0.43秒	0.41秒
第4关节容许惯性力矩	额定值	0.005kg • m ²		
	最大值	0.05kg • m ²		
电机功耗	第1关节	200w		
	第2关节	150w		
	第3关节	150w		
	第4关节	150w		
第3关节顶压力		150n		
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		4mm*1 , 6mm*2		
安装环境		标准/洁净*4和防静电		
适用控制器		rc180 , rc620		
安全标准		ce,kc,ul		

*1 : 负载0.5kg下 , (水平100mm、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 : 负载重心与第四关节中心位置一致 ; 如果不一致 , 通过inertia命令来设置参数。

*3 : 洁净度 : 洁净度等级iso 3 (iso14644-1) 及更老级别10 (每28,317cm³ 内 (1立方尺) , 0.1 μ m颗粒10个以下)

*4 : 可采用侧壁安装或吊顶安装。