

RS3

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 RS3-35 1 S - UL

有效载荷
3 : 3kg

轴臂长
35 : 350mm

UL 规格
UL : 符合UL
□ : 不符合UL

环境
S : 标准型
C : 洁净型&ESD (除静电) 型

第3关节
1 : 130mm
□ : 100mm (含波纹管)

规格表

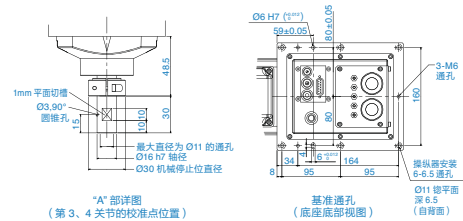
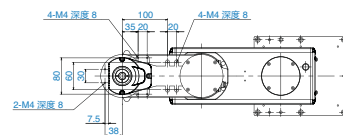
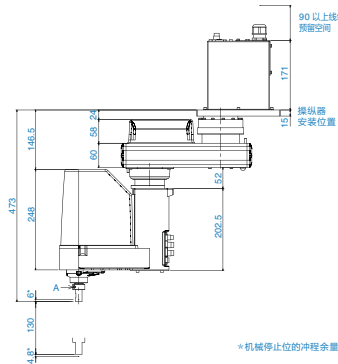
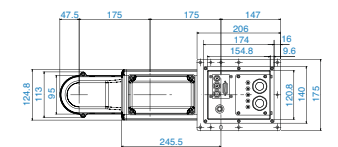
		RS3-351*
安装方式		台前安装
臂长	第 1-2 轴臂	350 mm
最大运动速度	第 1-2 关节	6237 mm/s
	第 3 关节	1100 mm/s
	第 4 关节	2600*/s
本体重量 (不含线缆重)		17 kg
重复定位精度	第 1-2 关节	±0.01 mm
	第 3 关节	±0.01 mm
	第 4 关节	±0.01*
最大运动范围	第 1 关节	±225°
	第 2 关节	±225°
	第 3 关节 (洁净型)	130 mm (100 mm)
	第 4 关节	±720°
负载	额定值	1 kg
	最大值	3 kg
标准循环时间**		0.34 秒
第 4 关节容许惯性力矩**	额定值	0.005 kg-m ²
	最大值	0.05 kg-m ²
电机功耗	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 3 关节顶压力		150 N
原点复位		无需原点复位
用户电路		15 Pin (D-Sub 接口)
用户气路		Φ4mm×1, Φ6mm×2
安装环境		标准型/洁净型 ¹⁾ 和防静电
适用控制器		RC700-A
安全标准		CE,UL,ANSI/RIA R15.06-2012,NFPA 79 (2007 Edition)

*1: 负载 1kg 下 (水平 300mm、垂直 25mm) 往返拱形运动的循环时间 (最大速度最优路径半径坐标)。
*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)。

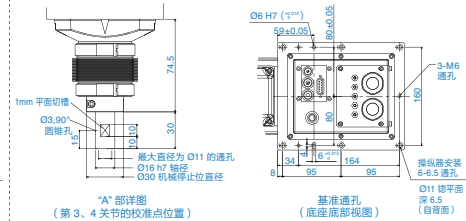
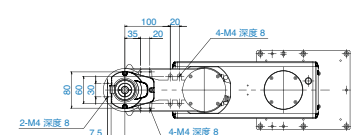
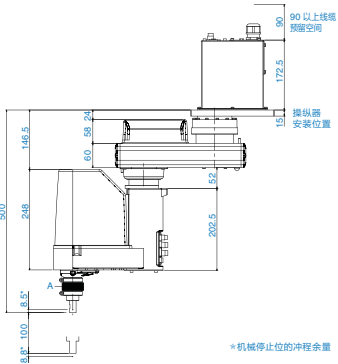
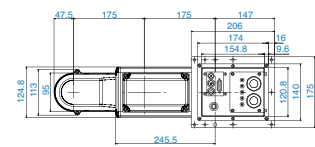
吊顶安装外形图

[单位: mm]

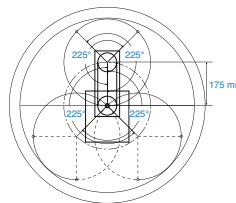
标准型



洁净型



吊顶安装运动范围



名称	RS3-351*
第 1 轴臂长 (mm)	175
第 2 轴臂长 (mm)	175
第 1 关节运动范围 (°)	±225
第 2 关节运动范围 (°)	±225