

Adat		JS250-GP	JS350-GP	JS450-GP	JS550-GP
Tengelyek		4 (egyidejű vezérlés)	4 (egyidejű vezérlés)	4 (egyidejű vezérlés)	4 (egyidejű vezérlés)
Kar hosszúság	J1 kar	100mm	125mm	225mm	325mm
	J2 kar	150mm	225mm	225mm	225mm
	J1+J2	250mm	350mm	450mm	550mm
Mozgás tartomány	Z-tengely	150mm	150mm	150mm	150mm
	R-tengely	± 360 °	± 360 °	± 360 °	± 360 °
Maximális sebesség	J1 & J2 (kombinált)	4,200mm/sec	6,300mm/sec	5,600mm/sec	6,200mm/sec
	Z-tengely	1,400mm/sec	1,850mm/sec	1,850mm/sec	1,850mm/sec
	R-tengely	1,750 °/sec	1,900 °/sec	1,900 °/sec	1,900 °/sec
Ismételhetőség	X-és Y-tengely	± 0.01mm	± 0.01mm	± 0.015mm	± 0.015mm
	Z-tengely	± 0.01mm	± 0.01mm	± 0.01mm	± 0.01mm
	R-tengely	± 0.01 °	± 0.01 °	± 0.01 °	± 0.01 °
Maximális hordozható súly		4kg	6kg	6kg	6kg
Megengedett tehetetlenségi nyomaték		0.1kg m <sup>2</sup>	0.1kg m <sup>2</sup>	0.1kg m <sup>2</sup>	0.1kg m <sup>2</sup>
Pozíció nyomon követési mód		Abszolút Enkóder			
Vezérlési mód		PTP (pontról pontra) vezérlés & CP (folytonos mozgás) vezérlés			
Interpolációs módszer		3 dimenziós egyenes és íves interpoláció			
Tanítási módszer		Direkt/Távoli/MDI			
Program nyelv		Based on a JR pontokon alapuló, mely magában foglalja a robot nyelvet			
Program kapacitás		Összességében 255 Program, 30,000 Pont			
Külső interfész	(Bemenet / Kimenet)	33/36 Bemenet (6-Relés kontaktus)			
	RS232C	3 Port			
	Interlock	Kombinált jel bemenetnél			
Vezetékezés és csövezés		Vezetékezés: 14, Csövezés: ø 4 X 4			
Egyszerű ütemező		100 Program			
Terhelés hiba detektálás		A szervo motor vezérlőjével			
Hiba detektálás		Ön-diagnosztikai funkció			
Energia ellátás		AC180-250V (Egy fázis)			
Energia felhasználás		1,050VA			
Üzemi külső hőmérséklet		0 - 40 °C			
Relatív nedvesség		20 - 95% (Kondenzáció mentes)			
Súly (Robot)		27kg	27kg	28kg	29kg
Súly (Vezérlő szekrény)		20kg			

\* Az ismételhetőséget állandó hőmérséklet mellett kell értelmezni

\* Az ismételhetőség nem az abszolút pozíció pontossága.

\* Az ismételhetőséget a JISB8432-1993 (ISO9283-1990) szabvány szerint kell érteni.

\* A maximális sebességet a maximális hordozható teher mellett lehet elérni.

\* A maximális ciklusidő esetén nem lehet folytatni a műveletet.

●A JS család specifikációja a minőség javítás céljából előzetes értesítés nélkül megváltozhat.