

Modell azonosító		JSR4404	JSR4403	JSR4402
Tengelyek száma		4	3	2
Kar hossz	J1 kar	260mm		
	J2 kar	180mm		
	J1+J2	440mm		
Működési tartomány	J1 kar	± 90 °		
	J2 kar	± 150 °		
	X,Y tartomány	440mm		
	Z tengely	100mm		----
	R tengely	± 360 °	----	----
Szállítható súly		5kgf		
Maximális sebesség	J1,J2 kombináció	1500mm/sec (1kgf terhelésnél)		
		1400mm/sec (3kgf terhelésnél)		
		1300mm/sec (5kgf terhelésnél)		
	Z tengely	320mm/sec	320mm/sec	----
	R tengely	1000°/sec	----	----
Ismétlési pontosság	X, Y	± 0.02mm	± 0.02mm	± 0.02mm
	Z tengely	± 0.01mm	± 0.01mm	---
	R tengely	± 0.02°	----	----
Meghajtási mód		5-fázisú léptető motor (enkóderrel)		
Vezérlési mód		PTP, CP módszer		
Interpolációs módszer		3 dimenziós egyenes és íves interpoláció		
Tanítási mód		Direkt tanítás, Távoli tanítás, MDI		
Program rendszer		100 program		
Adat memória kapacitás		Max 6,000 pont		
Külső interfész		RS232C 3csatorna / PC 1csatorna / TP 1csatorna		
Külső bemenet / kimenet		IN: 25 / OUT: 24 (alap)		
		IN: 32 / OUT: 32 (opció)		
CPU		32 bit (MC68EC020, MC68882)		
Tápfeszültség		AC90 - 132V, 180 - 253V		
Áram felhasználás		200VA		
Üzemi külső hőmérséklet		0 - 40 °C		
Relatív nedvesség		20 - 95% (kondenzáció mentes)		
Súly		41kg		
Vezetékezési és csövezési mód		15 jel vezeték, 4 légvezeték (ø 4 mm)		