

Model		JSR 4404	JSR 4403	JSR 4402
Osy		4	3	2
Délka ramene(mm)	J1		260	
	J2		180	
	J1+J2		440	
Pracovní rozsah(mm)	J1		±90°	
	J2		±150	
	X,Y		440	
	Z- osa		100	—
	R- osa	±360°	—	—
Maximální rychlost	J1,J2 kombinace (mm/sec)	1500 (1kgf zátěž)	1400 (3kgf zátěž)	1300 (5kgf zátěž)
	Z- osa (mm/sec)	320	320	—
	R- osa (sec)	1000°	—	—
	X Y	±0.02mm	±0.02mm	±0.02mm
Přesnost	Z- osa	±0.01mm	±0.01mm	—
	R- osa	±0.02°	—	—
Nosnost (kg)			5	
Váha (kg)			41	
Programový systém			100 programů	
Kapacita paměti			6,000 bodů (max)	
Způsob ovládání		5-ti fázový pulsní krokový motor (s enkodérem)		
Metody řízení		PTP, CP		
Interpolační funkce		3D lineární a nelineární interpolace		
Metody programování		Přímé „učení“, JOG, MDI		
Externí interface		RS232C 3ch / PC 1ch / TP 1ch		
Externí vstup/výstup		vstup: 25 / výstup: 24 vstup: 32 / výstup: 32 (volitelně)		
CPU		32bit (MC68EC020, MC68882)		
Napájení		220 (180-253)V nebo 110 (90-132) V AC		
Příkon		200VA		
Teplota prostředí		0 - 40°C		
Relativní vlhkost		20 - 95%		
Připojení kabeláže a hadic		15 signálových kabelů, 4 hadice (Φ 4 mm)		