



IC 系列机器人包括 130kg (292lb.) 到 800kg (1763lb.) 多种规格。每种规格都备有数码驱动技术，具有平稳可靠，昼夜不停的运作能力。根据川崎 (Kawasaki) 工业机器人，IC 机器人取其精华，专为熔模铸造间而设计。其结构严谨，装有持续旋压工具，无论支架被定位在何处，该机器人可稳定，柔和的把握支架。其手臂关节有三个轴，提高了在淋浇和浆料浸蘸操作过程中的灵活性。复杂形状的壳模也可被有效的浇蘸。

该机器人操作过程简单易行，所有程序可被编辑和储存进电脑。IC 设有浆料控制功能，它可精确的调整浸蘸高度以适应变化的浆料水平面。它具有很强的载荷能力，且节省空间，可提供有效率的工作。如果有需要增加料浆罐和淋浇机，或者在多个工作区域运作，机器人可增加至 7 个轴，可为任何制壳间做出特别的调整。

- 工作范围广
- 平滑的操作
- 重型载荷
- IC 系列的良好工作环境计划
- 有效载荷：130-800公斤
- 1 年质保

选项：

- 浆料水平面控制
- 第 7 轴
- IC 系列 T 型钳子系统
- IC 系列 S 型钳子系统
- IC 系列 双重钳子系统
- IC 系列 高旋转钳子系统
- 保护罩
- 支撑底座单元

VA Technology Ltd.

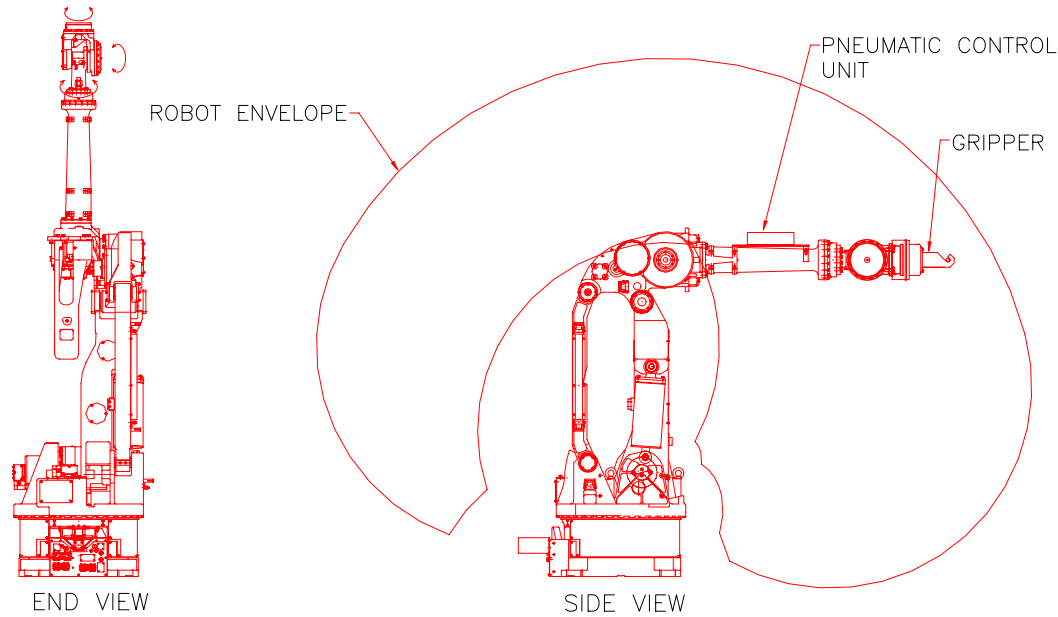
Halesfield 9
Telford, TF7 4QW
United Kingdom
Tel: (44) 01952 585252
Fax: (44) 01952 585288

Max-Planck-Str. 6
D-63128 Dietzenbach
Germany
Tel: (49) 6074 485831
Fax: (49) 6074 485836

2950 / 109 Westway Drive,
Brunswick,
Ohio 44212
USA
Tel: (1) 513 874 5960
Fax: (1) 513 874 5961

Web-site: www.vatech.co.uk
E-mail: sales@vatech.co.uk

制壳机器人数据说明表



IC 系列制壳机器人说明

| 目录 | | IC-1320 | IC-1330 | IC-204 0 | IC -3010 | IC-4030 | IC-4040 | IC-4050 | IC-4080 |
|------------------|------|--------------------|--------------------|--------------------|--------------------|--------------------|--------------------|---------------------|--------------------|
| 有效载荷 | | 130 kg (286lb.) | 165 kg (363lb.) | 200 kg (440lb.) | 300 kg (660lb.) | 350 kg (770lb.) | 420 kg (924lb.) | 500 kg (1100lb.) | 800kg (1763lb.) |
| 轴 | | 6 (7)* | 6 (7)* | 6 (7)* | 6 (7)* | 6 (7)* | 6 (7)* | 6 (7)* | 6 (7)* |
| 操作范围 (可择) | JT1 | 360°** | 360°** | 360°** | 360°** | 360°** | 360°** | 360°** | 360°** |
| | JT2 | 135° | 135° | 135° | 135° | 135° | 135° | 135° | 135° |
| | JT3 | +250/- 120° | +250/- 120° | +250/- 120° | +250/- 120° | +20/- 115° | +20/-125° | +20/-130° | +20/-130° |
| | JT4 | +/-360° | +/-360° | +/-360° | +/-360° | +/-360° | +/-360° | +/-360° | +/-360° |
| | JT5 | +/-130° | +/-130° | 240° | 240° | 240° | 240° | 240° | 240° |
| | JT6 | 持续的 *** | 持续的 *** | 持续的 *** | 持续的 *** | 持续的 *** | 持续的 *** | 持续的 *** | 持续的 *** |
| | JT7* | 持续的 *** | 持续的 *** | 持续的 *** | 持续的 *** | 持续的 *** | 持续的 *** | 持续的 *** | 持续的 *** |
| 最大速度 | JT1 | 110°/sec | 110°/sec | 100°/sec | 100°/sec | 80°/sec | 80°/sec | 80°/sec | 65°/sec |
| | JT2 | 110°/sec | 110°/sec | 100°/sec | 85°/sec | 70°/sec | 70°/sec | 70°/sec | 50°/sec |
| | JT3 | 110°/sec | 110°/sec | 95°/sec | 85°/sec | 70°/sec | 70°/sec | 70°/sec | 45°/sec |
| | JT4 | 140°/sec | 135°/sec | 120°/sec | 90°/sec | 80°/sec | 80°/sec | 80°/sec | 50°/sec |
| | JT5 | 135°/sec | 135°/sec | 115°/sec | 90°/sec | 80°/sec | 80°/sec | 80°/sec | 50°/sec |
| | JT6 | 230°/sec | 210°/sec | 180°/sec | 150°/sec | 120°/sec | 120°/sec | 120°/sec | 95°/sec |
| 手臂扭矩 | JT4 | 100 kg.m | 100 kg.m | 130 kg.m | 175 kg.m | 279 kg.m | 335 kg.m | 400 kg.m | 560 kg.m |
| | JT5 | 100 kg.m | 100 kg.m | 130 kg.m | 180 kg.m | 279 kg.m | 335 kg.m | 400 kg.m | 560 kg.m |
| | JT6 | 50 kg.m | 50 kg.m | 70 kg.m | 87 kg.m | 200 kg.m | 200 kg.m | 200 kg.m | 280 kg.m |
| 垂直到达 (in.) | | 4015mm (135) | 3415mm (128) | 3415mm (128) | 3190mm (125) | 3502mm (138) | 3170mm (125) | 2839mm (112) | 2839mm (112) |
| 水平到达 (in.) | | 2951 mm (116) | 2651 mm (104) | 2651 mm (104) | 2501mm (98) | 3018mm (119) | 2778mm (109) | 2540mm (100) | 2540mm (100) |
| 精度 (in.) | | ±0.5 mm (0.02) | ±0.5 mm (0.02) | ±0.5 mm (0.02) | ±0.5 mm (0.02) | ±0.5 mm (0.02) | ±0.5 mm (0.02) | ±0.5 mm (0.02) | ±0.5 mm (0.02) |
| 重量 (lbs) | | 1550 kg (3410) | 1500 kg (3300) | 1550 kg (3410) | 1750 kg (3850) | 2550 kg (5610) | 2550 kg (5610) | 2500 kg (5610) | 2860 kg (6406) |
| 调位反馈 | | 绝对编码器 | | | | | | | |
| 驱动 | | 无刷伺服发动机 | | | | | | | |

*包含第7轴系统 **标准停止为220° 机械式停止为320° ***惯例长度