



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.

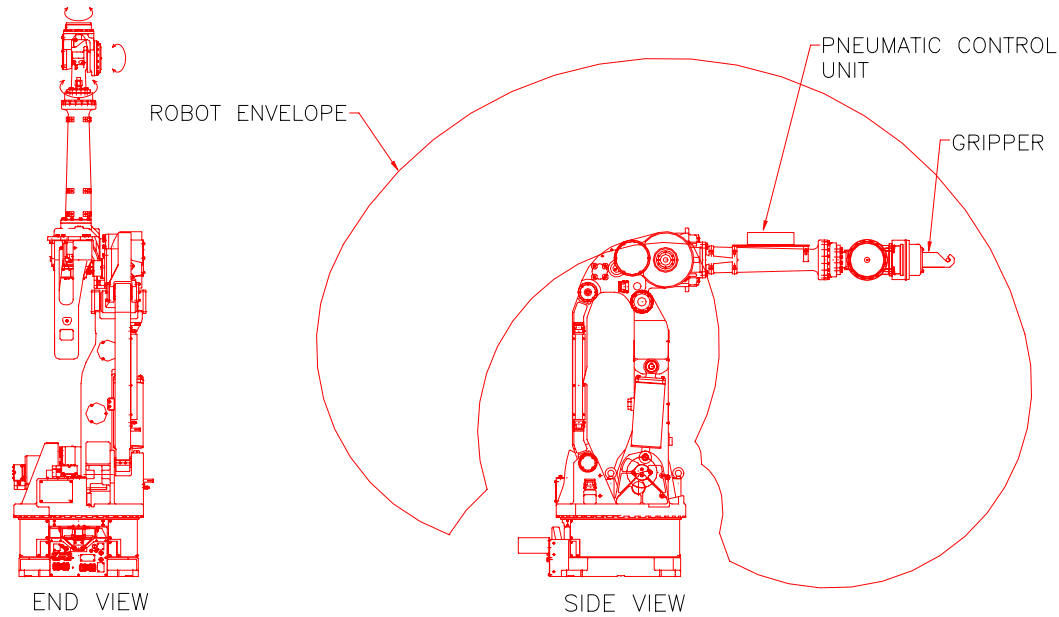
Halesfield 9
Telford, TF7 4QW
United Kingdom
Tel: (44) 01952 585252
Fax: (44) 01952 585288

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