

SCARA ROBOT
JS3 SERIES

型式		JS3-3520	JS3-4520	JS3-5520
制御軸数		4軸		
駆動方式		ACサーボモータ		
位置検出方式		アブソリュートエンコーダ		
アーム長	最大アーム長(J1+J2)	350mm	450mm	550mm
	J1 アーム	125mm	225mm	325mm
	J2 アーム	225mm		
動作範囲	J1 軸	340°(±170°)		
	J2 軸	290°(±145°)		
	J3 軸	200mm		
	J4 軸	720°(±360°)		
可搬質量		最大6kg (定格3kg)		
許容慣性モーメント		最大0.12kgm ² (定格0.01kgm ²)		
最高速度	J1+J2+J4 軸合成 ^{*1}	6900mm/sec	7600mm/sec	8300mm/sec
	J3 軸	2080mm/sec		
	J4 軸	2500°/sec		
標準サイクルタイム ^{*2}		0.29sec		
位置繰り返し精度 ^{*3}	J1+J2 軸合成	±0.010mm	±0.010mm	±0.012mm
	J3 軸	±0.010mm		
	J4 軸	±0.004°		
J3 軸最大押し付け力 ^{*4}		165N		
本体質量		36kg	36kg	37kg
ツール配線		・I/O-H ハンド入力8点／出力8点 ・LANケーブル1本<100BASE-TX>		
エア配管		1次: φ6×2本 2次: φ4×8本 ^{*5}		
制御方式		PTP(Point to Point)制御、CP(Continuous Path)制御		
補間機能		3次元直線補間、3次元円弧補間		
位置教示方式		リモートティーチング(JOG)／数値入力(MDI)		
ティーチング形態		・ティーチングペンダント(オプション)による直接ティーチング ・PCソフト(JR C-Points II) (オプション)によるオフラインティーチング ・CAD等のデータ(DXF、ガーバー、JPEG)利用可		
プログラム数		最大 999プログラム		
ポイント記憶容量 ^{*6}		最大 32,000ポイント		
簡易PLC機能		最大 1,000ステップ		
表示言語の切替	PCソフト	英語、日本語、ドイツ語、中国語(簡体字・繁体字)		
	ティーチングペンダント	英語、日本語、ドイツ語、イタリア語、スペイン語、フランス語、韓国語、中国語(簡体字・繁体字)、チェコ語、ベトナム語		
外部入出力	LAN	制御コマンドによるロボットの制御、PCソフト「JR C-Points II」との接続		
	MEMORY	USBメモリ接続用(ティーチングデータ・カスタマイズデータの保存・読み出し、システムソフトのバージョンアップ)		
	I/O-SYS ^{*7}	入力15点／出力14点		
	I/O-1 ^{*7}	入力18点／出力22点(リレー出力4点含む)		
	I/O-S	安全装置接続用		
	I/O-H ^{*7}	ハンド入力8点／ハンド出力8点		
	COM1、COM2	RS-232C(外部機器制御、COMコマンド)		
	I/O-MT ^{*7} (オプション)	外部モータ制御用、2軸を制御可能		
	フィールドネットワーク(オプション)	Ethernet/IP、PROFINET、CC-Link、DeviceNet、PROFIBUS、CANopen		
	その他	ティーチングペンダントコネクタ		
電源		単相 AC200～240V ±10%(50/60Hz)		
消費電力		1600W		
使用環境	周囲温度	0～40℃		
	相対湿度	45～85%(結露無きこと)		
	標高	1000m以下		

*1: ロボットの制御点における X-Y 平面上の最高速度で、J1、J2、J4 の各速度により得られます。制御点はJ4回転中心から30mmの位置としています。
*2: 可搬質量2kg時の値です。ワークの位置決め精度等が必要な場合や動作位置によってサイクルタイムが増加することがあります。
*3: 位置繰り返し精度は絶対位置を保証するものではありません。
*4: 最大負荷搭載時、J1 軸、J2軸、J4軸静止状態で、負荷先端部で発生できる下方向への押し付け力です。長時間押し付けた場合、過負荷エラーが発生します。
*5: 2次配管のφ4 は電磁弁セット(オプション)により得られます。
*6: 記憶領域が共有の為、作業データ、属性データ、PLCプログラムデータが増えると最大数のポイントを作成できない場合があります。
*7: I/O 極性は「NPN仕様」「PNP仕様」よりお選び頂けます。

< 標準付属品 >
・取扱説明書 (CD-ROM) ・ショートコネクタ(ティーチングペンダント用、I/O-S用、I/O-SYS用) ・本体コントローラ接続ケーブル

< オプション >
・ティーチングペンダント ・操作ボックス ・電源コード(コントローラ用) ・I/O-1用ケーブル、コネクタ ・I/O-MT用ケーブル、コネクタ
・電磁弁セット(エア配管用) ・ハンド出力ケーブル ・ハンド入力ケーブル ・ハンドカルチューブ ・ハンド用内装配線配管セット
・外部配線配管ボックス ・J1 軸動作範囲変更ストップ ・J1/J2 調整治具 ・PCソフト JR C-Points II (Windows®7/8.1/10 対応)

- ご使用の際は「取扱説明書」をご確認のうえ、正しくお使いください。
- 製品改良等のため、仕様は予告なく変更することがありますので予めご了承ください。
- ご購入事項がございましたら下記電話番号あるいは下記弊社ホームページのお問合せページよりお問合せください。

C33-00(03.0)JP 2019.04-500

蛇の目マシン工業株式会社 産業機器営業本部
営業本部(東京)TEL:042-661-2123 FAX:042-665-3354
〒193-0941 東京都八王子市狭間町1463
E-mail:janomeie03@gm.janome.co.jp

名古屋営業所 TEL:052-819-5501 FAX:052-819-5503
大阪営業所 TEL:06-6760-7410 FAX:06-6797-1998
福岡営業所 TEL:0948-26-4171 FAX:0948-23-2086
URL: www.janome.co.jp/industrial.html



簡単ティーチングでコスト削減！ 高速・高性能スカラロボット

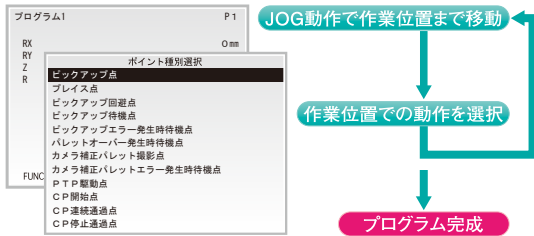
高剛性アームにより高速・高精度・高可搬を実現したスカラロボット。当社独自の簡単ティーチングソフト採用により、立ち上げ工数削減と共に、稼働時の微調整も容易に行えます。高速動作が要求される小物部品の搬送や高精度が要求される組立作業など幅広くご利用頂けます。

簡単ティーチング

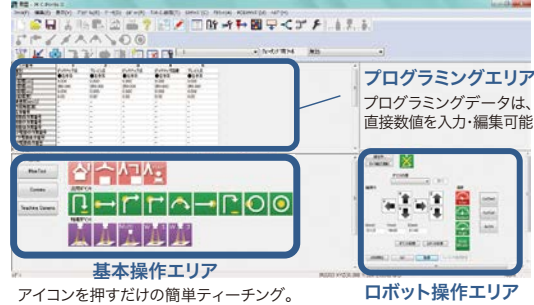
ティーチングペンダントは対話方式、PCソフトは直感的な操作でティーチングが可能です。設備立ち上げ時間の短縮や、稼働時の微調整が容易に行えます。

標準仕様 ピック&プレース仕様 塗布仕様*

ティーチングペンダント



PCソフト



ピック&プレース仕様

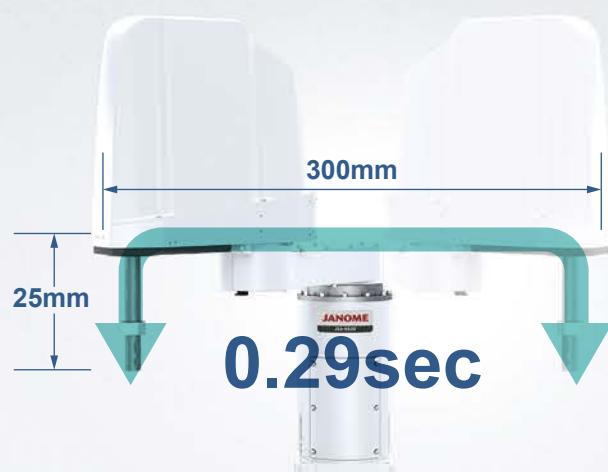
ピック&プレースに必要な動作のアイコンを追加。プログラミング不要で簡単ティーチングを実現。



*塗布仕様の詳細についてはお問い合わせください

高速作業

標準サイクルタイムはトップクラスの0.29sec、最高速度は8300mm/secを実現。タクトタイム短縮に貢献します。



ケーブル干渉防止

先端軸にハンド配管内装経路を用意。すっきりとコンパクトにまとめられます。

多彩な通信機能

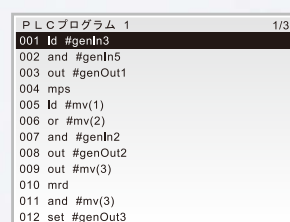
専用のコントローラはLAN標準装備、6種類のフィールドネットワークに対応しています。

EtherNet/IP
PROFINET
CC-Link
DeviceNet
PROFIBUS
CANopen



簡易PLC機能内蔵

簡易PLC機能を内蔵しているので、外部機器との簡単なやりとりであれば別途PLCを用意する必要はありません。



型式

JS3 - 35 20

最大アーム長

35:350mm
45:450mm
55:550mm

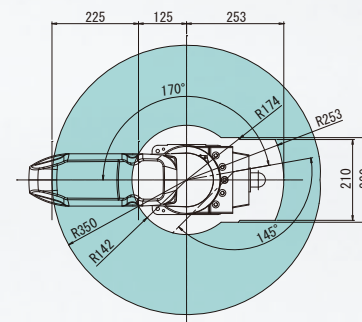
J3軸動作範囲

20:200mm

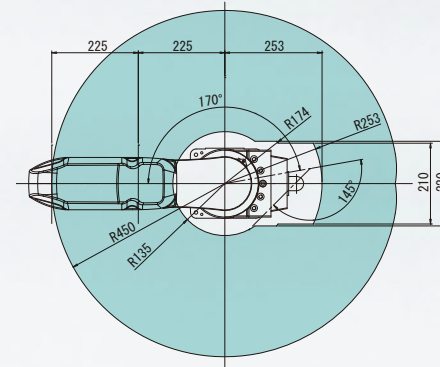


動作範囲図

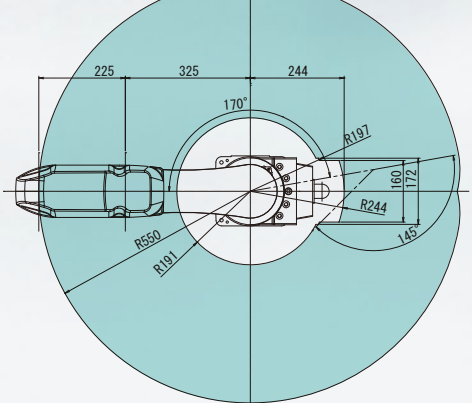
JS3-3520



JS3-4520



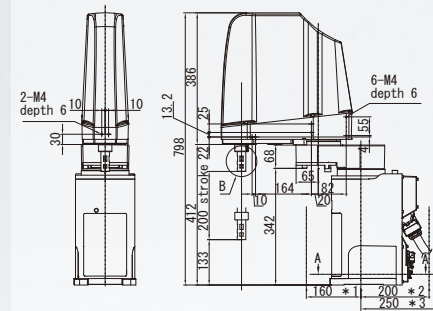
JS3-5520



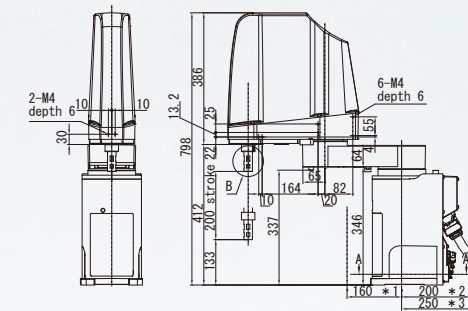
外形寸法図

本体

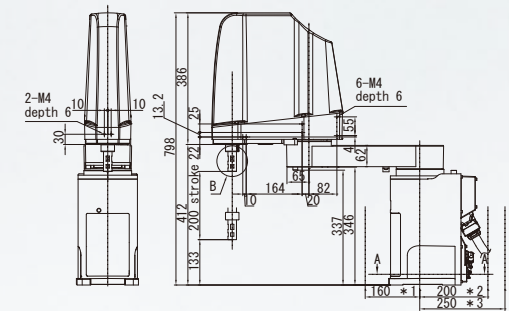
JS3-3520



JS3-4520



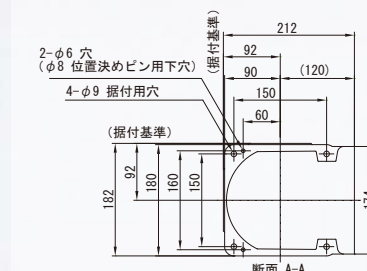
JS3-5520



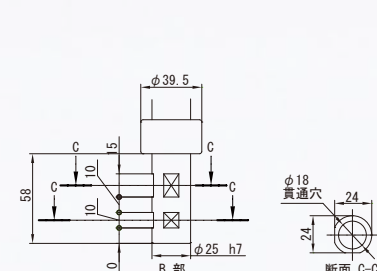
*1: バッテリー交換時に必要なスペースです。*2: コントローラケーブルの最小曲げ半径までの距離です。*3: コントローラケーブルの接続に必要なスペースです。

本体(共通)

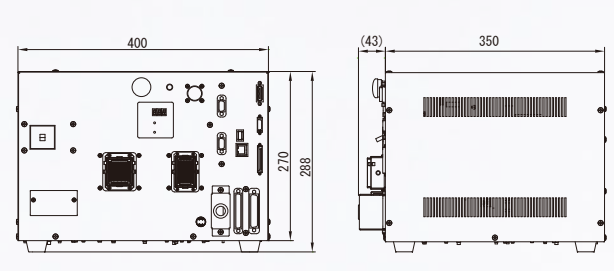
ベース裏面据付部



ハンド取り付け部



コントローラ(共通)



詳細な外形寸法図につきましては、弊社Webサイトからダウンロード頂けます。 www.janome.co.jp/industrial.html