

SEMISTAR-MR124

机械臂&位置调整器 规格

项	目	规	格	
机 械 臂	适用晶体尺寸	300mm (450mm) *1		
	晶体把持方式	真空吸附夹具 或 边缘夹具		
	标准边缘效应器长 *2	对应345mm@300mm的晶体		
	驱动轴数	5轴		
	手臂类型	单臂		
	动作范围	R轴(伸缩) *3	1215mm	
		θ轴(回旋)	330°	
		Z轴(升降)	480mm	
		B轴(回转)	440°	
	最小回转半径 *2	510mm		
	最快速度 *2	伸 缩	260°/s	
		回 旋	330°/s	
升 降		550mm/s		
B轴回转		350°/s		
线 性		2000mm/s		
重复定位精度 *2	0.1mm (P-P)			
质 量	66kg			
位 置 调 整 器	适用晶体尺寸	300mm		
	晶体把持方式	真空吸附夹具		
	检出对象	凹槽		
	晶体材质	珪素 *4		
	晶体边缘检出传感器	LED + CCD线性传感器		
	动作范围	回旋	无限制	
	最快速度(加速/减速时间)	回旋	1000°/s (0.1s/0.1s)	
	L I N E M E N T 精度	±0.03°		
	L I N E M E N T 时间	1.7秒以下		
	质 量	5.8kg		
	設 置 環 境	洁 净 等 级 *5	ISO等级1	
		使用温度·湿度	20~30° C, 35~55%RH (不结露)	
保管温度·湿度		0~40° C, 20~80%RH (不结露)		
标 高		表高1000m以下		
环 境		无爆炸性, 腐蚀性, 可燃性气体		
M C B F	1500次循环以上			

- *1: 本公司标准终端效应器 (300mm:边缘凹持/真空吸着, 450mm:真空吸着)
 *2: 300mm晶体 (SEMI规格标准品), 当使用本公司标准300mm对应终端校准器时
 *3: 机械臂回旋中心位置~晶体中心位置
 (本公司标准300mm对应终端效应器时)
 *4: 根据SEMI规格为基准的晶体规格。特殊石英晶体请与我司联系。石英晶体也可对应 (有业绩)。但是根据石英规格, 本公司需要进行评价和调整。
 *5: 在0.3m/s的流量下, 机械臂进行真空吸附

安全事项

- 使用前请熟读说明书及其附属文件等, 正确使用。
- 此目录记载的产品为一般产业用机器人莫托曼 (MOTOMAN)。
- 如MOTOMAN发生的故障及错误操作直接威胁到人身安全, 或被适用于危害人体安全的用途时请到我司营业厅窗口询问, 我们将作出改善。
- 为了您更容易理解, 本资料内所使用的照片是除去法定安全栏后摄影的。
- 另外, 图解等都为意向图。

安川電機 (中国) 有限公司 机器人事业部

上海市黄浦区湖滨路222号企业天地1号楼22F
 〒 200021 TEL 021-53852200 FAX 021-538553299

安川電機 (中国) 有限公司 广州分公司

广东省广州市天河区体育东路138号金利来大厦1108室
 〒 510620 TEL 020-38780005 FAX 020-38780565

安川電機 (中国) 有限公司 成都分公司

四川省成都市锦江区总府路2号时代广场B座711室
 〒 610016 TEL 028-86719370 FAX 028-86719371

安川 (中国) 机器人有限公司

江苏省常州市武进高新区武进西大道59号
 〒 510620 TEL 0519-86220612 FAX 0519-86220611

上海机器人中心

上海市闸北区万荣路700号02
 〒 200072

广州机器人中心

广东省广州市荔湾区芳村大道东200号1850创意园51栋
 〒 510380 TEL 020-81293327

成都机器人中心

四川省成都市高新区天府大道中段1号世纪城会展中心时尚天堂街区104-1-4
 〒 610017 TEL 028-86040020 FAX 028-86040021



安川電機 (中国) 有限公司

如果本产品的最终使用者是军方, 并将本产品用于兵器制造使用时, 将被视为[外国外汇及国际贸易法]所规定的出口限制对象, 被出口时请详细并且慎重的审查必要的出口手续。

因产品改良原因而发生功率, 规格, 尺寸等一部分的更改时, 恕不另行通知。

关于该资料的询问, 请询问相关代理店或上记公司。

资料编号: A1410-1(1)

2014年10月 作成

控制柜规格

项	目	规	格
构	造	自行安装放置方式 (对应竖放/横放) 强制空冷 (前面·侧面·上面·地面吸气, 后排放气)	
	外形尺寸 (W×D×H)	425×430×160mm (容量29.3升以下)	
	质 量	19.5kg	
	安 装 方 向	竖放, 横放	
	接 头, 开 关 配 件	仅前面	
	外 壳	喷涂	
	使用温度·湿度	0~+40° C, 90%RH以下 (不结露)	
	保管温度·湿度	-10° C~+60° C, 90%RH以下 (不结露)	
	标 高	1000m以下 (1000m以上为延时)	
	环 境	无爆炸性, 腐蚀性, 可燃性气体	
	耐 振 动, 耐 冲 击	9.8m/s ² , 49m/s ²	
	电 源 电 压	电 压	三相AC200~230V, +10%/-15%, 50/60Hz 单相AC200~230V, +10%/-15%, 50/60Hz
接 地		D种接地 (100Ω以下)	
通 信 (上 位 连 接)	Ethernet10BASE-T/100BASE-TX, 2端口HUB		
选 配 基 板 对 应	选 配 基 板 对 应	· 2插槽 · RS232C通信基板 (1插槽尺寸) · 数字I/O基板 (输入32点/输出32点), (1插槽尺寸)	
	AC伺服驱动	6轴	
位 置 控 制	串口通讯 (绝对值编码器)		
加 减 速 控 制	软件伺服控制		
适 用 电 机	安川制 Δ-V系列AC伺服电机		
电 池	CPU内存数据备份用		
电 源 关 时 的 停 止 功 能	通过终端抱闸停止		
瞬 间 停 止 延 时	20ms		
SEMI F 47 对 应	软件对应 (有限制)		
安 全 功 能	ISO13849-1, category3 (PL=d) 基准		
位 置 调 整 器 对 应	对应1轴位置调整器 (位置调整器基板为标配)		
示 教 编 程 器	选配对应 (控制柜附带终端接头)		
M T B F	100,000小时以上 (计算值), MCBF在机器人系统中定义		