

# JR3000 Series

丰富的功能牵引着各种制造场合的高性能桌面型机器人



## 特长

### 高刚性

速度更快（最高速度900mm/s）、作业动作更准确，并且提升了刚性使其能够被长期安心的使用。使其高速运转时的轨迹性能更趋稳定。在Z轴结构上装入摄像头时，动作停止时的晃动时间大幅度缩短，并且等待时间也大约缩短一半。（与本公司产品相比）

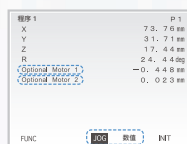
### 应对现场总线、标准配备网络(LAN)端口

现场总线可从“CC-Link”、“DeviceNet”、“PROFIBUS”等6种类中进行选择。因为LAN端口作为标准配备，可以利用PC对多台机器人进行管理。



### 最多可控制4轴+2台外部电机

最多可示教2台步进电机或伺服电机等以脉冲列输入形式的装置，操作方法与机器人其它轴的操纵相同，可通过示教器来进行。“设置转盘来改变工件的方向”、“设置传送带，通过机器人来控制”等使用方法非常灵活。



可设定JOG也可设定数值输入



JOG动作

## 型号命名

JR3000 系列	X轴·Y轴行程	轴数	编码器*1	操作部规格	电源规格*2
	20: 200×200mm 30: 300×320mm 40: 400×400mm 50: 510×510mm 60: 510×620mm	2: 2轴 3: 3轴 4: 4轴	E: 有 N: 无	A: 开关安装在操作部上面 B: 开关盒 C: 简易开关盒	C: 100-120V/200-240V 50/60Hz (无输出) 200-240V 50/60Hz (输出200W) J: 100-120V 50/60Hz (输出100W)

对应的用途

标准规格

点胶专用

锁螺丝专用

\*1 原规格为标配  
\*2 JR3203机型没有输出轴

## 规格

### 3轴规格

项目	型号*1	3轴 (同时控制)				
		JR3203	JR3303	JR3403	JR3503	JR3603
可动范围	X, Y轴 (mm)	200×200	300×320	400×400	510×510	510×620
	Z轴 (mm)	50	100	150	150	150
最大可搬重量	X轴 (工件) (kg)	7	15	15	15	15
	Y轴 (工具) (kg)	3.5	7	7	7	7
最高速度 (PTP驱动)*2	X, Y轴 (mm/sec)	700(7~700)	900(9~900)	900(9~900)	900(9~900)	900(9~900)
	Z轴 (mm/sec)	250(2.5~250)	400(4~400)	400(4~400)	400(4~400)	400(4~400)
最高速度 (CP驱动)*2	X, Y, Z轴合成 (mm/sec)	600(0.1~600)	850(0.1~850)	850(0.1~850)	850(0.1~850)	850(0.1~850)
	( ) 为设定范围					
位置重复精度 (机器人)*3	X, Y轴 (mm)	±0.006	±0.007	±0.007	±0.008	X: ±0.008 Y: ±0.01
	Z轴 (mm)	±0.006	±0.007	±0.007	±0.008	±0.008
外形尺寸 WxDxH (电缆突起部分除外) (mm)	( ) 为双脚型	323×387×554	560×535×659	584×631×807 (615×631×807)	678×731×807	790×731×807
	主体重量(kg)	20	35	42 (45)	44	45

### 4轴规格

项目	型号*1	4轴 (同时控制)				
		JR3204	JR3304	JR3404	JR3504	JR3604
可动范围	X, Y轴 (mm)	200×200	300×320	400×400	510×510	510×620
	Z轴 (mm)	50	100	150	150	150
最大可搬重量	X轴 (工件) (kg)	±360	±360	±360	±360	±360
	R轴(°)	7	15	15	15	15
最高速度 (PTP驱动)*2	X, Y轴 (mm/sec)	700(7~700)	900(9~900)	900(9~900)	900(9~900)	900(9~900)
	Z轴 (mm/sec)	250(2.5~250)	400(4~400)	400(4~400)	400(4~400)	400(4~400)
最高速度 (CP驱动)*2	R轴(°/sec)	600(6~600)	900(9~900)	900(9~900)	900(9~900)	900(9~900)
	X, Y, Z轴合成 (mm/sec)	600(0.1~600)	850(0.1~850)	850(0.1~850)	850(0.1~850)	850(0.1~850)
位置重复精度 (机器人)*3	X, Y轴 (mm)	±0.01	±0.01	±0.01	±0.01	±0.01
	Z轴 (mm)	±0.01	±0.01	±0.01	±0.01	±0.01
外形尺寸 WxDxH (电缆突起部分除外) (mm)	( ) 为双脚型	323×387×676	560×535×844	584×631×894 (615×631×894)	678×731×894	790×731×894
	主体重量(kg)	22	38	46 (49)	47	48

<标注>  
\*1 ( ) 为对2轴仕様，详情请咨询。  
\*2 最高速度根据条件会有变化，设定最大可搬重量后，最高速度不会体现，所以请注意。  
\*3 位置重复精度只是在本体温度保持一定时的数值并不是指绝对的绝对精度，所以请注意。

### JR3000系列共通规格

项目	内容	
程序数量	999项程序	
点存储容量*1	最大32,000点	
外部输入输出	I/O-SYS*2	输入16点/输出16点
	I/O-1*2 *3	输入8点/输出8点 (包括继电器输出4点) (选配件)
	I/O-MT*2 *3	用于外部电机的控制、可控制2轴 (选配件)
	I/O-S	用于区域传感器等连锁装置的连接 (选配件)
	现场总线网络	EtherNet/IP / PROFINET / CC-Link / DeviceNet / PROFIBUS / CANopen (选配件)
COM1	RS232C (外部机器控制用、COM命令)	
COM2·COM3	RS232C (外部机器控制用) (选配件)	
MEMORY	用于USB存储器的连接 (C&T数据的保存、读取、系统软件的备份)	
LAN	用于通过以太网的计算机连接 (基于控制命令的机器人控制、PC软件“JR C-Points II”的连接)	
电源 (V)	AC100~120 / AC200~240 (单相)	
消耗电力 (W)	200	

<标注>  
\*1 若干采用共用的存储区域，因此当点属性数据、点作业数据、序列数据增加后，点数据的存储数量则会减少。  
\*2 I/O有「P/N规格」、「NPN规格」两种。  
\*3 JR3000类型只能选配I/O-1、I/O-MT中的其中一个选配件。

<选配件规格>  
· 数据存储器 (CD-ROM) · 电源盒 · 开关盒 (操作部规格时的标配品) · 简易开关盒 (操作部C规格时的标配品)

### JR3200



### JR3300



### JR3400



### JR3500



### JR3600

