LS 系列 SCARA 机器人

LS6

简单、可靠和高性能
增大的行程和负荷能力

- 最大负荷为 6kg，适用于多夹具、多工件搬运
- 500/600/700mm 臂长覆盖了从简单到复杂的任务

型号 **LS6 - 50 2 S**

有效载荷
6 : 6kg

轴臂长
50 : 500mm
60 : 600mm
70 : 700mm

第3关节
2 : 200mm: 标准型
: 170mm: 洁净型（含波纹管）

环境
S : 标准型
C : 洁净型

■规格表

		LS6-502*	LS6-602*	LS6-702*
安装方式		台面安装		
臂长	第 1-2 轴臂	500 mm	600 mm	700 mm
最大运动速度	第 1-2 关节	6150 mm/s	6800 mm/s	7450 mm/s
	第 3 关节	1100 mm/s		
	第 4 关节	2000°/s		
本体重量（不含线缆重）		17 kg	17 kg	18 kg
重复定位精度	第 1-2 关节	±0.02 mm		
	第 3 关节	±0.01 mm		
	第 4 关节	±0.01°		
最大运动范围	第 1 关节	±132°		
	第 2 关节	±150°		
	第 3 关节（洁净型）	200 mm (170 mm)		
	第 4 关节	±360°		
负载	额定值	2 kg		
	最大值	6 kg		
标准循环时间 *1		0.40 秒	0.42 秒	0.44 秒
第 4 关节容许惯性力矩 *2	额定值	0.01 kg·m²		
	最大值	0.12 kg·m²		
电机功耗	第 1 关节	200 W		
	第 2 关节	200 W		
	第 3 关节	100 W		
	第 4 关节	100 W		
第 3 关节顶压力		100 N		
原点复位		无需原点复位		
用户电路		15 针（D-Sub 接口）		
用户气路		Φ4mm×1，Φ6mm×2		
安装环境		标准型/洁净型*3		
适用控制器		RC90		
安全标准		CE,KC,ANSI/RIA R15.06-2012,NFPA 79 (2007 Edition)		

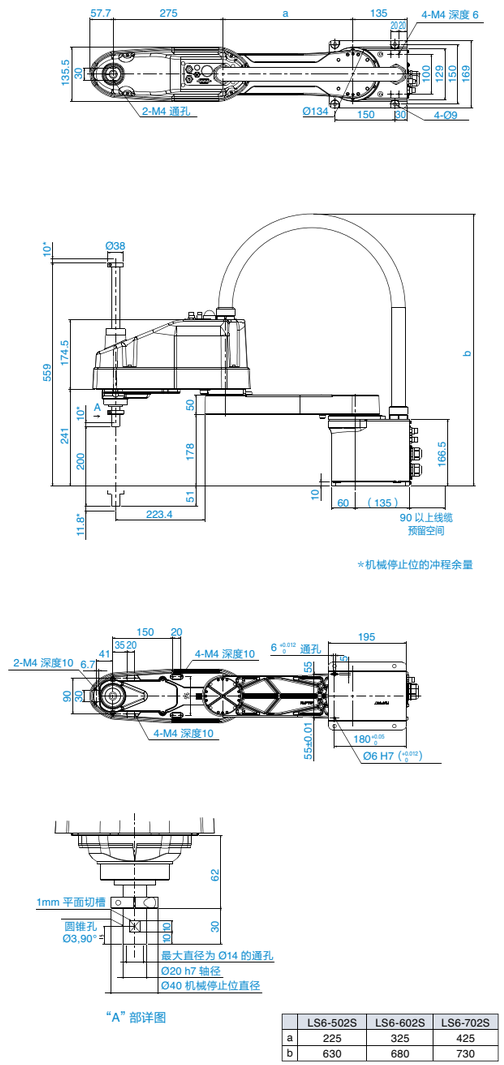
*1: 负载 2kg 下（水平 300mm、垂直 25mm），往返拱形运动的循环时间（最大速度最优路径）。
*2: 负载重心与第 4 关节中心位置一致；如果不一致，通过 INERTIA 命令来设置惯量参数。
*3: 符合 ISO4 级洁净型标准。

HOURS
www.hours-web.com

■台面安装外形图

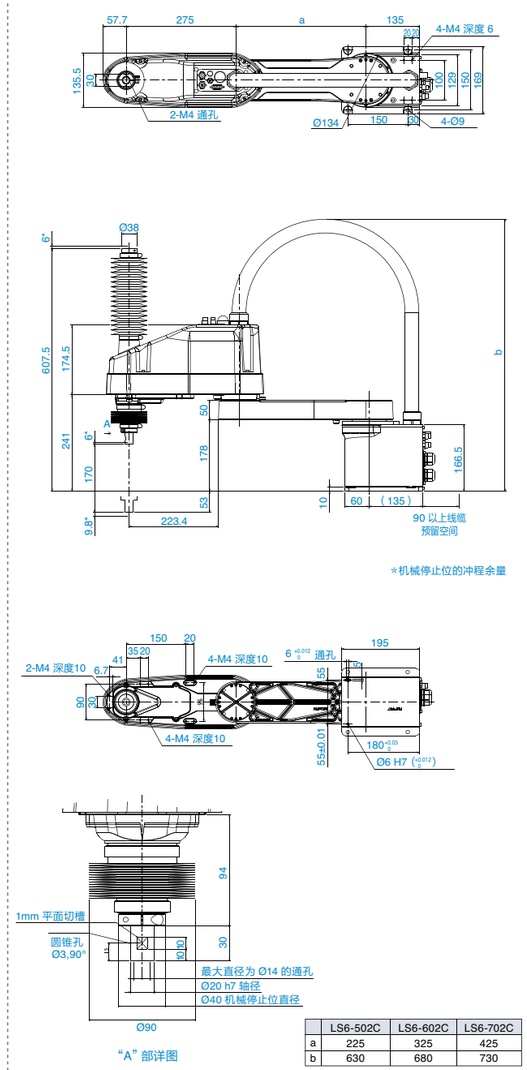
[单位：mm]

标准型



	LS6-502S	LS6-602S	LS6-702S
a	225	325	425
b	630	680	730

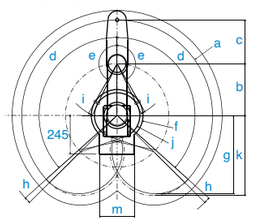
洁净型



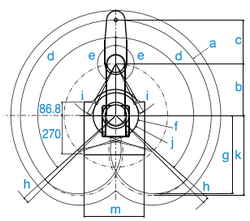
	LS6-502C	LS6-602C	LS6-702C
a	225	325	425
b	630	680	730

■台面安装运动范围

LS6-502S/602S/702S



LS6-502C/602C/702C



名称	标准型			洁净型		
	LS6-502S	LS6-602S	LS6-702S	LS6-502C	LS6-602C	LS6-702C
a 第 1 轴臂长 + 第 2 轴臂长 (mm)	500	600	700	500	600	700
b 第 1 轴臂长 (mm)	225	325	425	225	325	425
c 第 2 轴臂长 (mm)	275			275		
d 第 1 关节运动范围 (°)	132			132		
e 第 2 关节运动范围 (°)	150			150		
f 运动范围	138.1	162.6	232.0	138.1	162.6	232.0
g 后方运动范围	425.6	492.5	559.4	425.6	492.5	559.4
h 第 1 关节机械停止位的角度 (°)	2.8			2.8		
i 第 2 关节机械停止位的角度 (°)	4.2			4.2		
j 机械停止位的范围	121.8	142.5	214.0	121.8	142.5	214.0
k 后方机械停止位的范围	433.5	504.0	574.5	433.5	504.0	574.5
m 运动范围	240	220	220	300	380	500

HOURS
www.hours-web.com