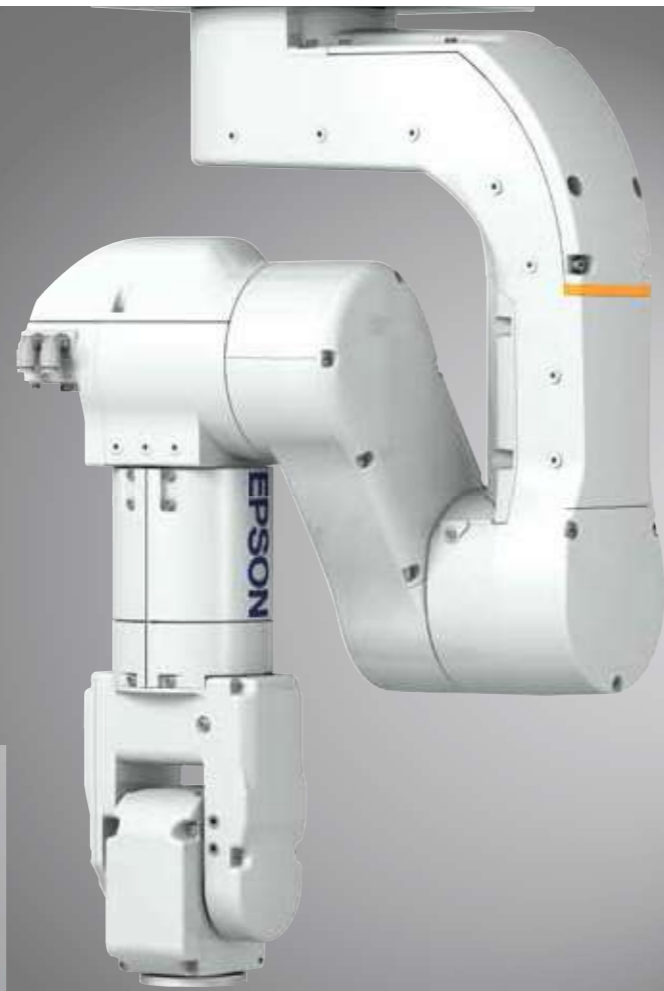


6轴机器人 N2

新型折叠手臂设计使6轴机械手运动更灵活，更加节省空间。

- 折叠手臂设计
- 只需 600mmx600mm 的安装空间，比 C4 机械手节约了 40% 的工作空间
- 手臂翻转实现从任何方向以最短距离到达目标



型号 **N2-A450SR**

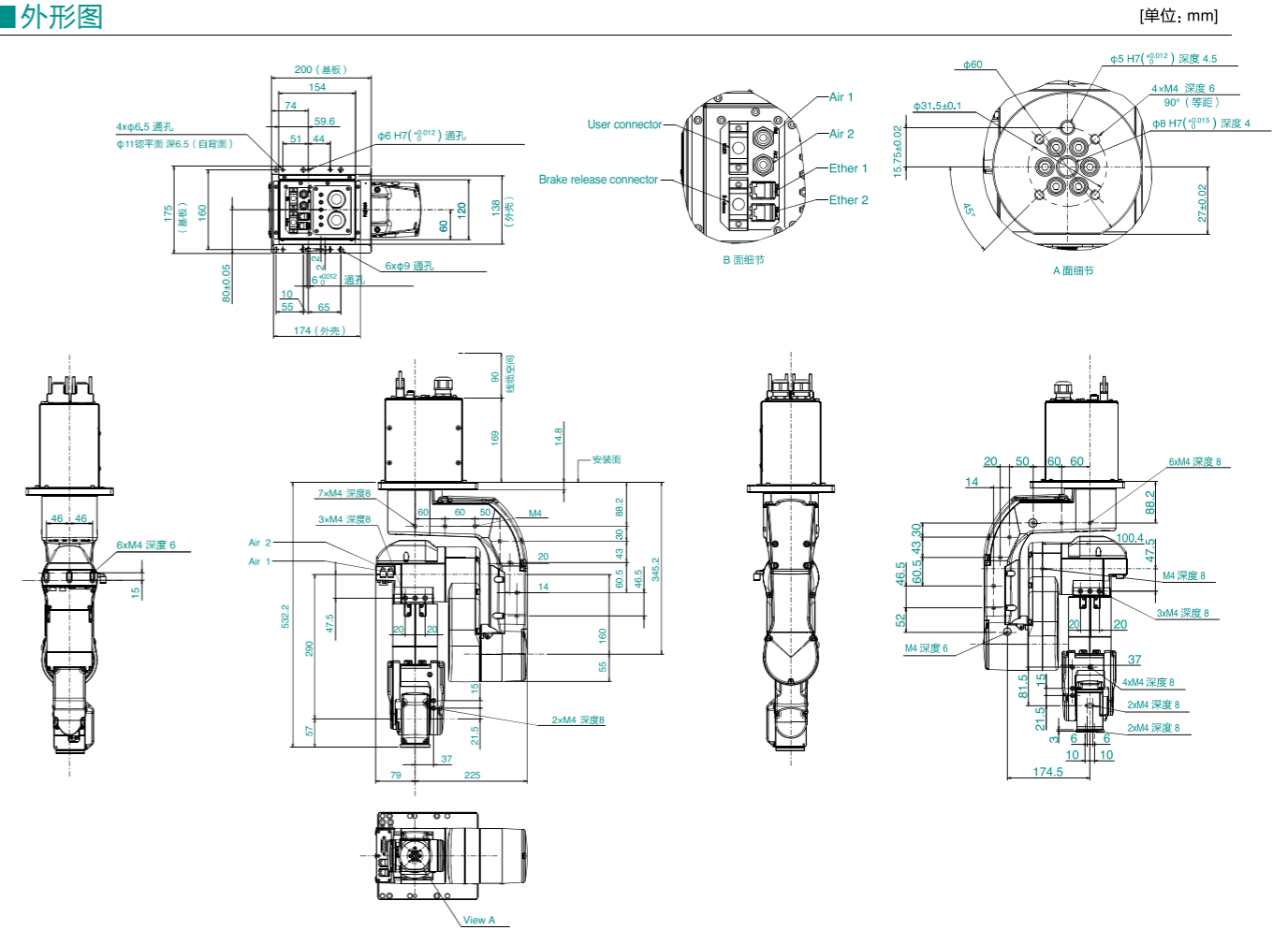
- 有效载荷
[2]: 2.5kg
- 轴臂长
[45]: 450mm
- 制动装置
[0]: 第2至6关节带刹车
- 安装方式
[]: 台面安装
[R]: 吊顶安装
- 环境
[S]: 标准型

规格表

		N2-A450SR
安装方式		吊顶安装 ¹
最大可达位置	P点: 通过 J4/J5/J6 中心	450 mm
手腕法兰面		532.2 mm
最大运动速度	第 1 关节	297°/s
	第 2 关节	297°/s
	第 3 关节	356°/s
	第 4 关节	356°/s
	第 5 关节	360°/s
	第 6 关节	360°/s
本体重量 (不含线缆重)		19 kg
重复定位精度	第 1 - 第 6 关节	±0.02 mm
	额定值	1.0 kg
负载 ²	最大值	2.5 kg
	第 4 关节	0.2 kg·m ²
容许惯性力矩 ³	第 5 关节	0.2 kg·m ²
	第 6 关节	0.08 kg·m ²
用户电路	15线D-sub接头; 8pin 超五类RJ45 (2线缆) (可用于压力传感器)	
用户气路	φ6 气管x2, 容许气压 0.59MPa (6kgf/cm ²) 89psi	
安装环境	标准型	
适用控制器	RC700-A	
安全标准	CE / KC / KCs	

¹: 机器人在出厂时为吊顶安装, 当机器人为桌面安装时, 请更改模式设置。
²: 机器人的负荷请不要超过最大负载 (2.5kg)。
³: 当负载重心在每段手臂中心时, 如果未在每段手臂中心, 请使用INERTIA命令设置参数。

外形图



运动范围

