

6 轴机器人 N6

折叠手臂设计的N6在狭小空间比传统机械手工作更高效。

高度空间利用率：

- N6 能达到更高的空间位置,用户可以在垂直空间进行设备和结构布局。
- N6 的新型折叠手臂机构使其能够更加靠近设备,更加节省空间。

中空结构,易于手部走线

- 线缆可以从中空结构的手臂内部穿过,便于设备搭设,减低损坏和异常连接断开的情况。



型号 N6 - A100 0 S B R

有效载荷 [6]: 6kg

轴臂长 [100]: 1000mm

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

电缆方向 []: 标准(向后) [B]: 下方出线

环境 [S]: 标准型

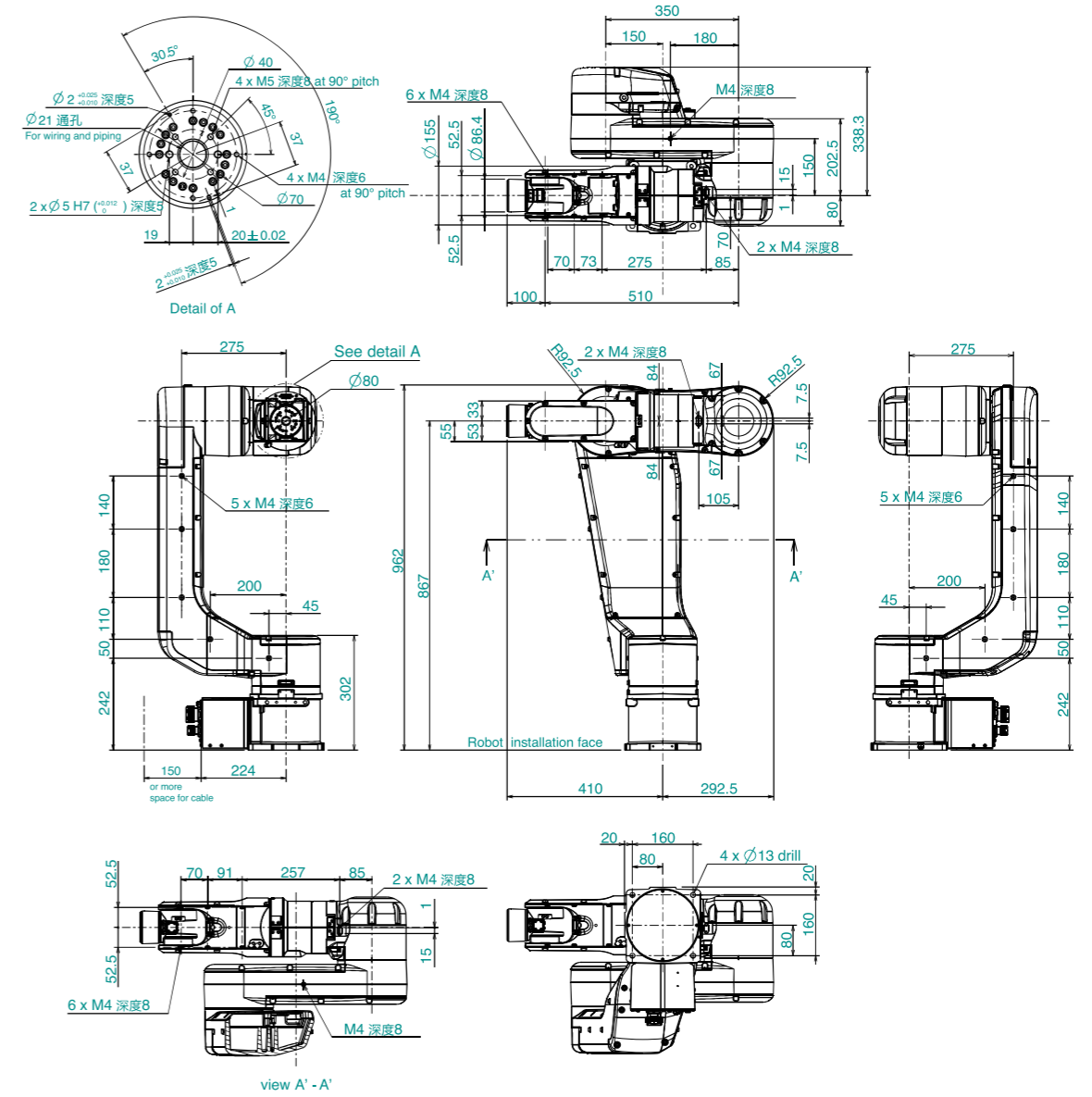
规格表

		N6-A1000S/SR/SB/SBR	
		台面安装 / 吊顶安装*3	
安装方式			
最大可达位置	P点:第1-5关节中心		1010 mm
	第1-6关节 法兰表面		1110 mm
最大运动速度	第1关节		326°/s
	第2关节		326°/s
	第3关节		444°/s
	第4关节		444°/s
	第5关节		450°/s
	第6关节		537.8°/s
本体重量(不含线缆重)	第1-6关节		69 kg
重复定位精度			±0.04 mm
最大运动范围	第1关节		±180°
	第2关节		±180°
	第3关节		±180°
	第4关节		±200°
	第5关节		±125°
	第6关节		±360°
负载*1	额定值		3 kg
	最大值		6 kg
容许惯性力矩*2	第4关节		0.42 kg·m ²
	第5关节		0.42 kg·m ²
	第6关节		0.14 kg·m ²
电源规格		AC200-240V 单相	
功耗*4		1.0 kVA	
电缆长度		3m / 5m / 10m / 15m / 20m	
用户线路接口		D-sub 15 针, RJ45 8 针 x 2 (Cat 5e, 也应用于视觉和压力传感器)	
用户气路接口		ø6 mm x 2 : 0.59 MPa (6 kgf/cm ² : 86 psi)	
安装环境		标准型	
适用控制器		RC700-A	
安全标准		CE / KCs	

*1: 机器人的负荷请不要超过最大负载。
 *2: 当重量中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。
 *3: 机器人本体在运输时被设为“桌面安装”。如果需用吊顶型安装时,请在RC+软件中更改设置模式。
 *4: 取决于操作环境和操作程序。

外形图

[单位: mm]



运动范围

[单位: mm]

