



# 新型折叠手臂六轴机器人

## N2 六轴机器人

- 精密移载专用机器人
- 开启单元自动化时代

## N2六轴机器人

产品参数		桌面安装*1	吊顶安装
安装类型			
自由度			6
最大运动范围	P 点: 通过第 4、第 5 和第 6 关节中心点时		450mm
手腕法兰表面			532.2mm
最大运动速度	关节 #1		297 °/s
	关节 #2		297°/s
	关节 #3		356°/s
	关节 #4		356°/s
	关节 #5		360°/s
	关节 #6		360°/s
本体重量 (不含电缆)			19kg
重复定位精度	关节 #1-#6		±0.02mm
最大运动范围	关节 #1		±180°
	关节 #2		±180°
	关节 #3		±180°
	关节 #4		±195°
	关节 #5		±130°
	关节 #6		±360°
负载*2	额定值		1kg
	最大值		2.5kg
容许的惯性力矩*3	关节 #4		0.2 kg·m <sup>2</sup>
	关节 #5		0.2 kg·m <sup>2</sup>
	关节 #6		0.08 kg·m <sup>2</sup>
电机功率	关节 #1		100W
	关节 #2		100W
	关节 #3		100W
	关节 #4		30W
	关节 #5		30W
	关节 #6		15W
原点复位			无需原点复位
用户线路接口			15针(D-sub); 8针(RJ45) Cat 5e或同等级 (2条线缆) (也应用于压力传感器)
用户气路接口			φ6 mm气管 x 2,容许压力值: 0.59 Mpa (6 kgf/cm <sup>2</sup> ) (89 psi)
安装环境			标准型
适用控制器			RC700-A
安全标准			CE 认证: EMC 指令, 机械指令, RoHS 指令 KC 认证 / KCs 认证

\*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。