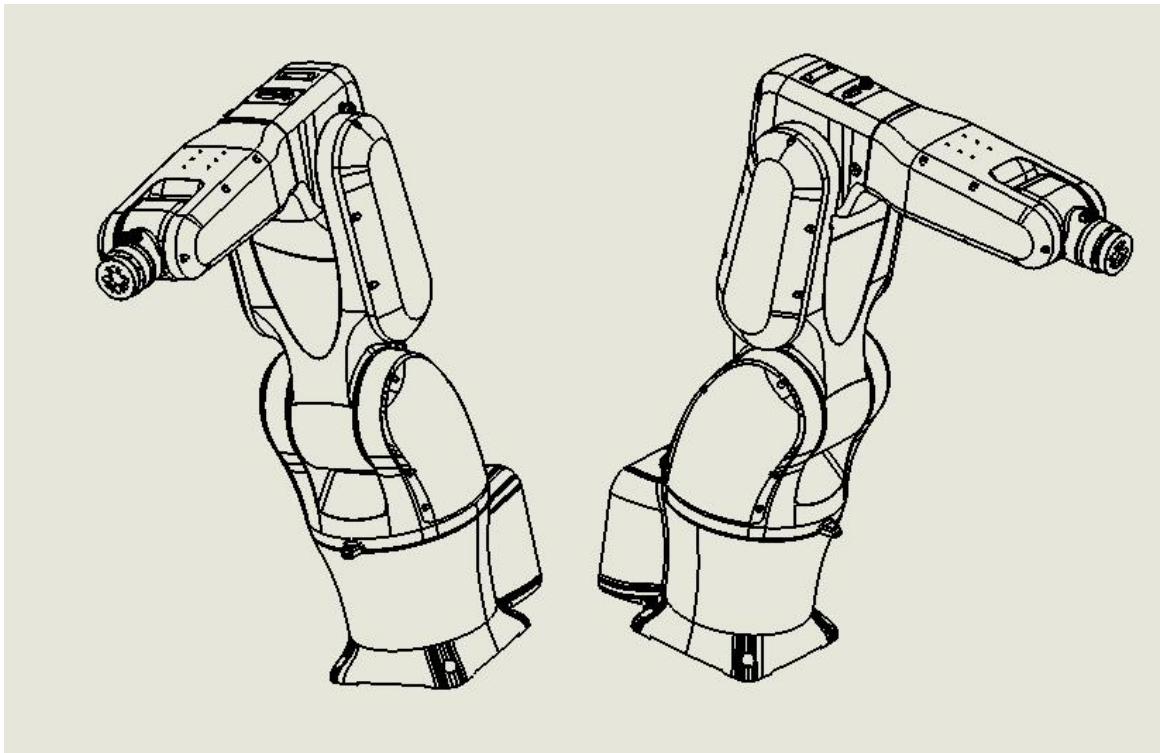




關節式機械手臂

TCR6-V600

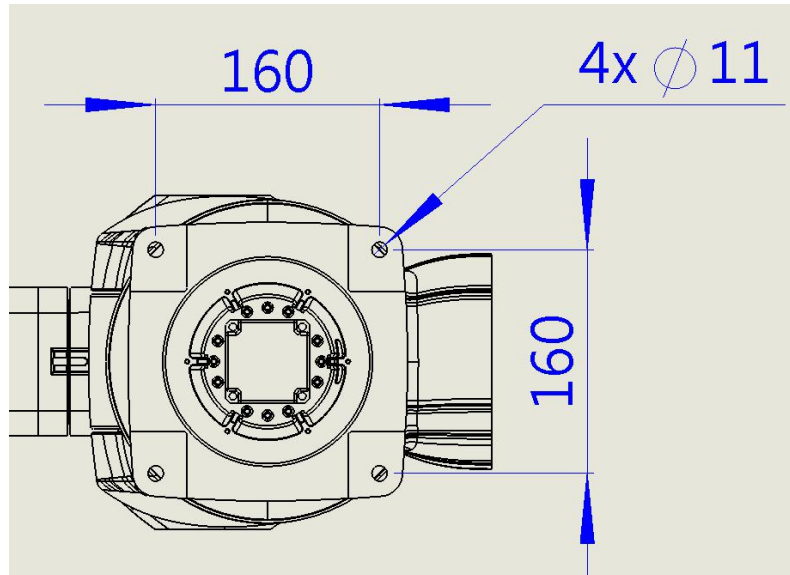
規格表



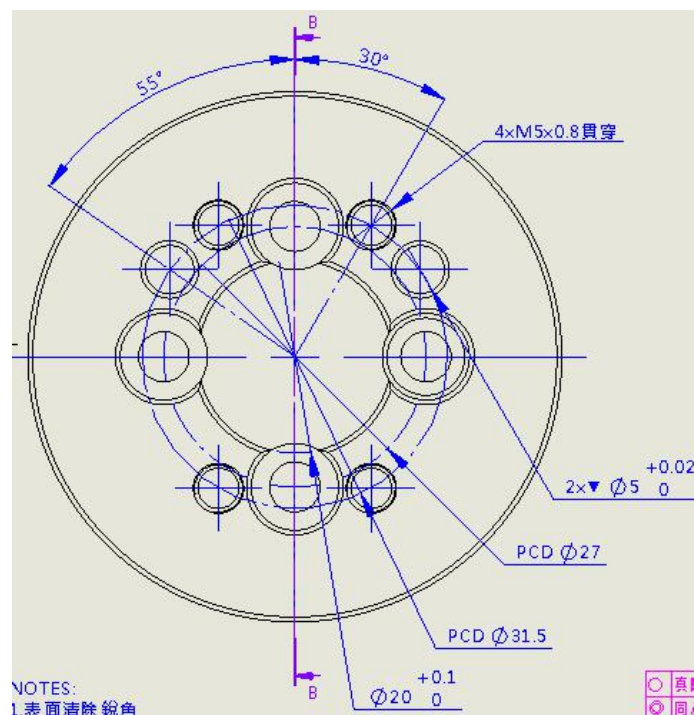
附錄 1 TCR6-V600 規格

外型尺寸、工作範圍及結合部位尺寸圖

A、結合部位尺寸圖

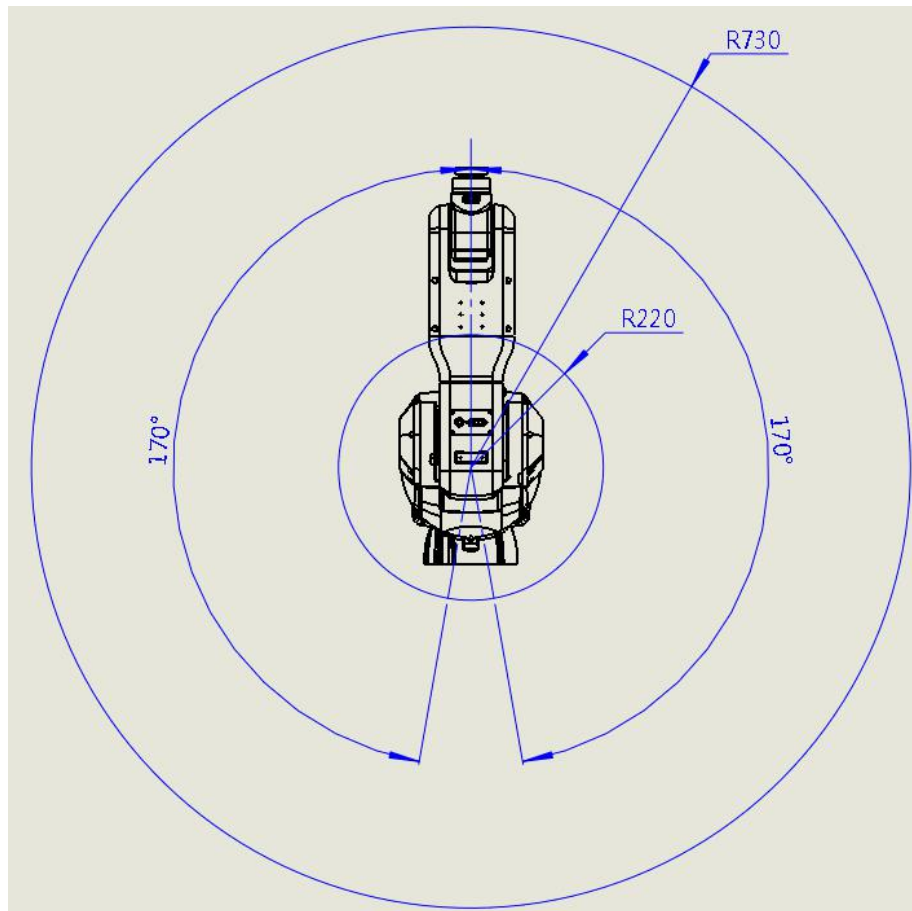


Base Mounting Face

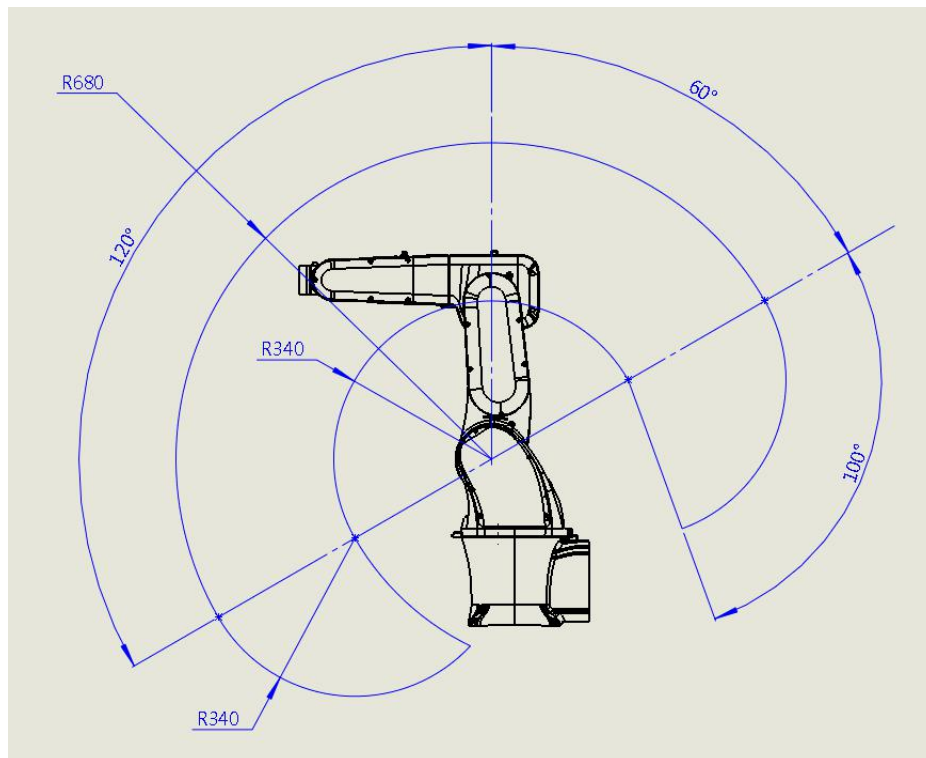


End-effector mounting face

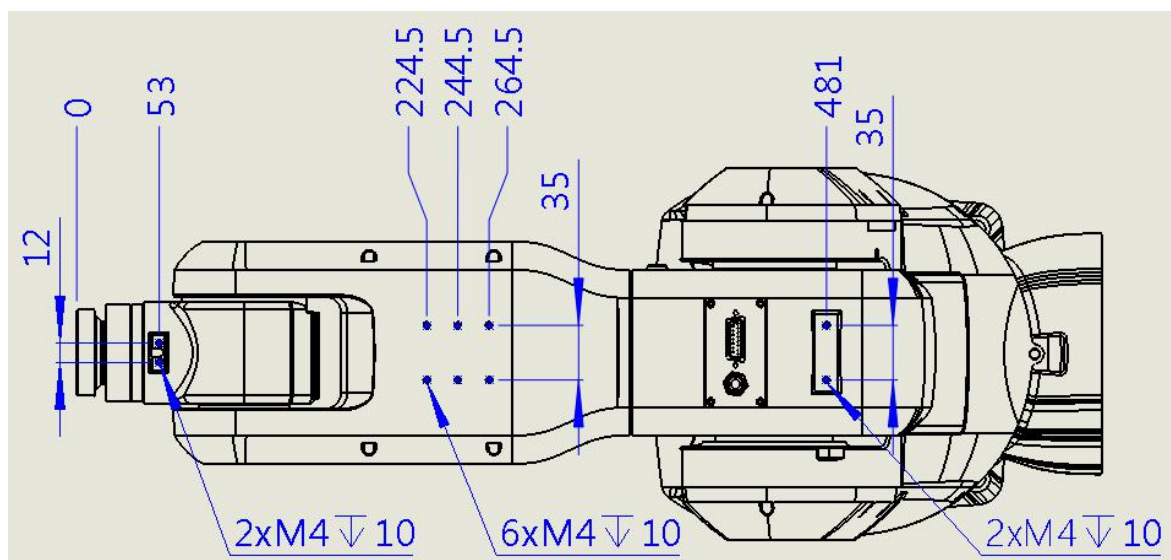
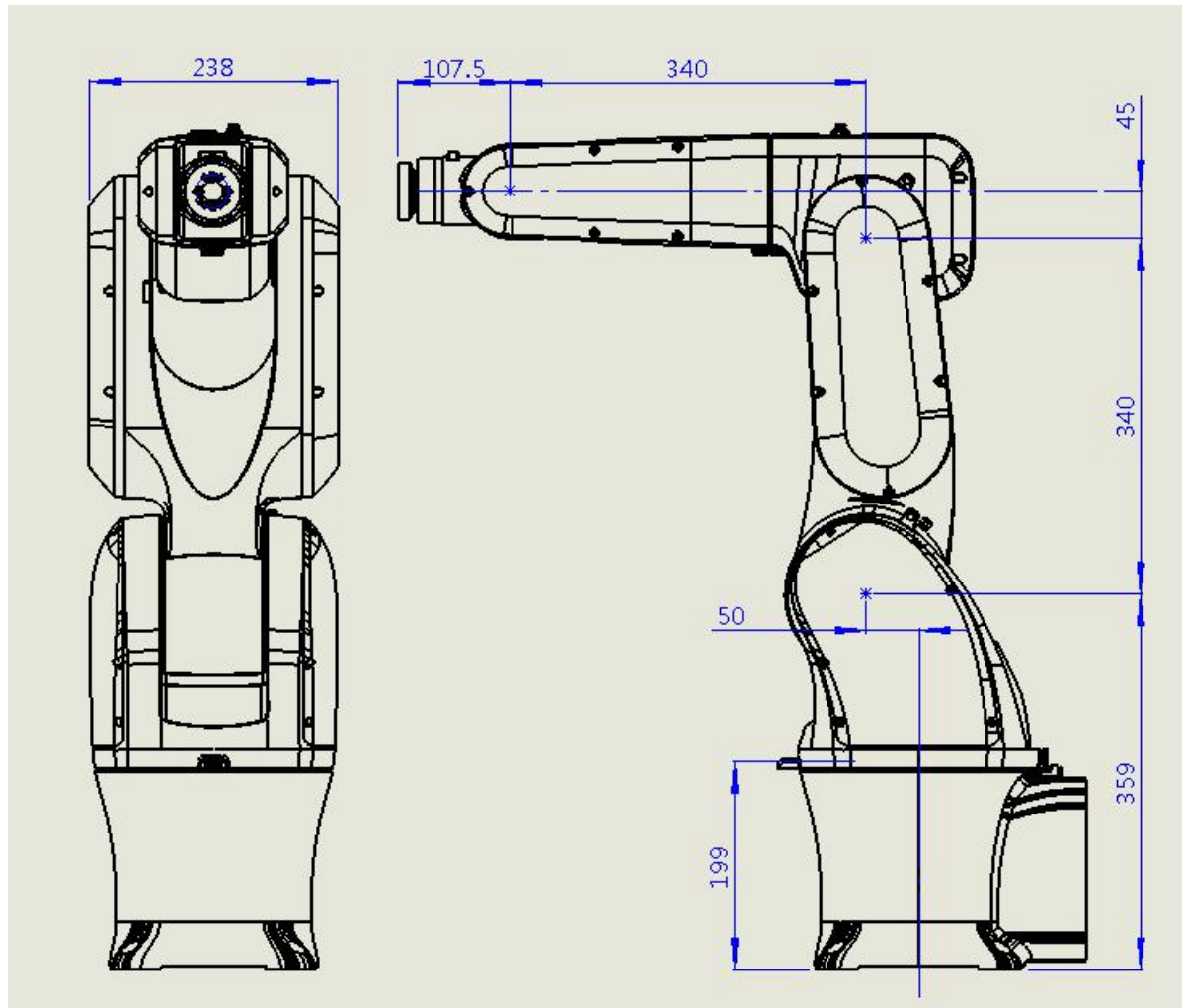
B、外型尺寸、工作範圍↓



Outer Dimensions and Workable Space
(註：以J2軸&J1軸心交點為中心之平面為準)



Outer Dimensions and Workable Space



規格表

TCR6-V600 規格

自由度	6
Arm 全長	340(第一臂) / 340(第二臂)
Arm Offset	50(J1 旋轉軸) / 45(J3 前腕部)
最大動作範圍	837.5(TCP 點) / 730(P 點)
最小動作範圍	180(P 點)
動作角度	J1: $\pm 170^{\circ}$ J2: $60^{\circ} \sim -120^{\circ}$ J3: $-65^{\circ} \sim 190^{\circ}$ J4: $\pm 180^{\circ}$ (未加裝) J5: $\pm 120^{\circ}$ (未安裝視覺鏡頭) J6: $\pm 360^{\circ}$
額定荷重	6kg
位置重現精度	± 0.02 mm
週期時間	
控制器	
驅動馬達/煞車	全軸 AC Servo / J2~J5 附煞車
煞車解除操作	自動控制 / 由電控箱按鈕手動解除
使用者空壓配管	
使用者訊號線	16 芯
最大氣壓	7 kg
重量	30 kg
控制器重量	