

## N6

精心設計的「摺疊式」手臂允許 N6 在狹小的空間中執行作業，且效率遠勝其他機械手臂

## 不佔空間

- N6 可觸及更高的位置，因此使用者可垂直擺放工廠機架和設備，以便善用這些優勢
- N6 具備精心設計的「摺疊式」手臂，因此安裝時可更靠近機架和設備

## 中空臂可用來容納纜線和管線

- 將纜線和管線穿過手臂，繞接至夾治具，有助於降低設置難度，同時減少損壞和中斷連接的風險



## ■ 規格

機型名稱		N6
機型編號		N6-A1000S/SR/SB/SBR
負重(負載)*1	額定	3 kg
	最大	6 kg
最大範圍	P 點：關節 #1-5 中心	1010 mm
	關節 #1-6 凸緣表面	1110 mm
重複性	關節 #1-6	± 0.04 mm
容許的慣性力矩*2	關節 #4	0.42 kg·m <sup>2</sup>
	關節 #5	0.42 kg·m <sup>2</sup>
	關節 #6	0.14 kg·m <sup>2</sup>
安裝類型		臺架式／天吊式*3
安裝環境		標準
重量(不含纜線)		69 kg
適用的控制器		RC700-A
電源		AC200-240V 單相
耗電量*4		1.0 k VA
電源線長度		3m / 5m / 10m / 15m / 20m
提供給使用者安裝的纜線接頭		D-sub 15 pin、RJ45 8 pin x 2 (Cat 5e、適用於視覺和力覺感測器)
供客戶使用的氣送管		ø6 mm x 2 : 0.59 MPa (6 kgf/cm <sup>2</sup> : 86 psi)
安全標準		CE / KCs

\*1：請勿施加超過最大負重的重量。

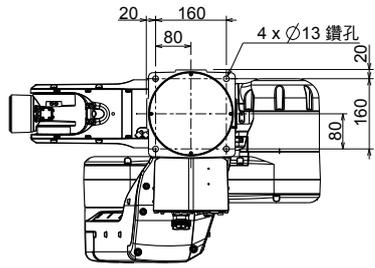
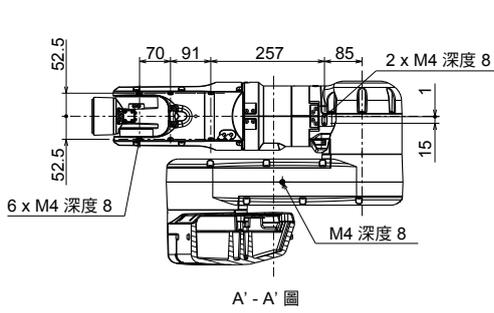
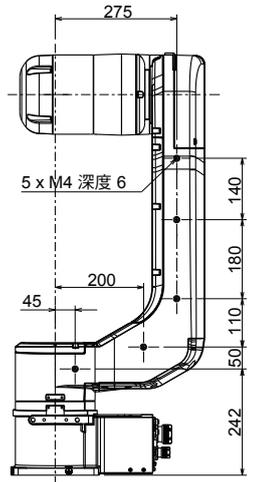
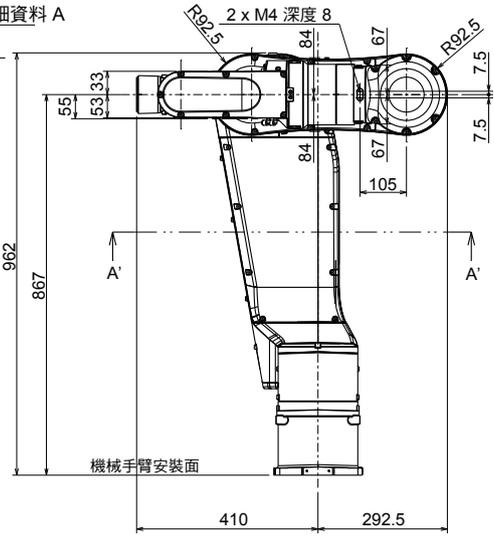
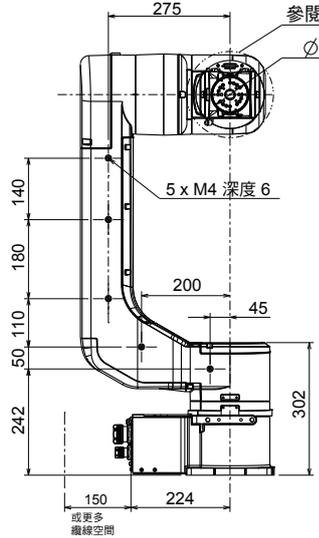
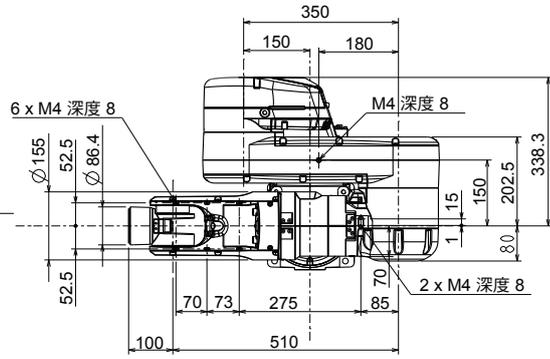
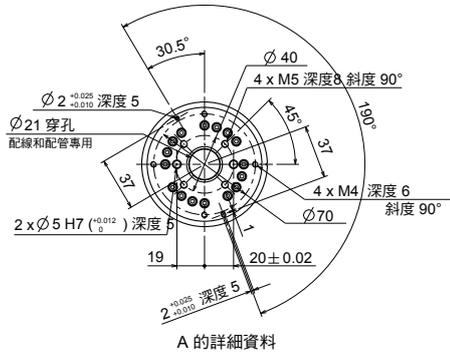
\*2：若重心位於各手臂的中心。若重心不在各手臂的中心，請透過 INERTIA 指令設定參數。

\*3：操縱器在運送時設為「臺架式安裝」。若要將操縱器設定為「天吊式安裝」，請變更 RC+ 軟體中的機型設定。

\*4：取決於操作環境和操作程式。

# 外觀尺寸

[單位：mm]



# 移動範圍

[單位：mm]

4號、6號臂  
0脈衝位置  
J4: +200度 J4: -200度  
J6: +360度 J6: -360度

