



◆ 顶级性能

采用轻型材料，小型电机，大幅度地提高了运行速度和加速度

灵巧的手腕和高力矩，实现超强的搬运能力

拥有极高的重复位置精度和绝对位置精度

◆ 丰富的功能

丰富的应用软件包选配体系，如搬运码垛应用包和打磨应用包，自如的实现各种应用集成。丰富的机器人指令系统，确保高精度动作和时序控制。

◆ 外部接口

支持 EtherCAT、Modbus、DeviceNet 等多种现场总线标准，对外部轴、外部 IO 模块、扫码枪等外部设备实现了良好的扩展性，使控制达到浑然一体，从而在信号传输的速率、稳定性、准确性和安全性上都跃升一个等级。

◆ 行业应用

搬运、码垛、打磨、抛光。

机械臂及运动性能参数

负载能力	10 kg
动作自由度	6 轴
机械臂自重	150 kg
最大覆盖范围	1,450 mm
重复定位精度	±0.03 mm
轨迹重复精度	0.03 mm
最大速度	10 m/s
保护构造等级	手腕 IP67 / 基轴 IP65

安装方式	地面、悬挂
工作温度	0 ~ 45℃
JT1	-180° ~ +180° (250°/s)
JT2	-105° ~ +145° (250°/s)
JT3	-253° ~ + 60° (215°/s)
JT4	-270° ~ +270° (365°/s)
JT5	-145° ~ +145° (380°/s)
JT6	-360° ~ +360° (700°/s)

控制柜及示教器参数

控制柜尺寸	660mm x 505mm x 840mm
示教器尺寸	250mm x 170mm x 80mm
附加软件选项	焊接包、激光切割包
内置 IO	16DI, 8DO, 选配 AI 和 AO
通信总线	标配： Modbus TCP / EtherCAT / TCP IP / EthernetIP 选 配： ProfiBus / ProfiNet / DeviceNet / CCLink
最多外轴数	3
外部供电	三相 220 V
最大功率	6 KVA
保护构造等级	IP54



