T 系列 SCARA 机器人

T6

简单易用，高性价比，降低总成本

- 控制器内置，节省空间，便于安装
- 手部 I/O，短导线管，方便布线
- 免电池马达单元，维护方便
- 宽电压支持范围，AC100V-240V
- 6kg 负载，更适合多末端执行器和多工件搬运

型号 **T6 - 60 2 S**

- 有效载荷：6 : 6kg
- 轴臂长：60 : 600mm
- 第 3 关节：2 : 200mm
- 环境：S : 标准型

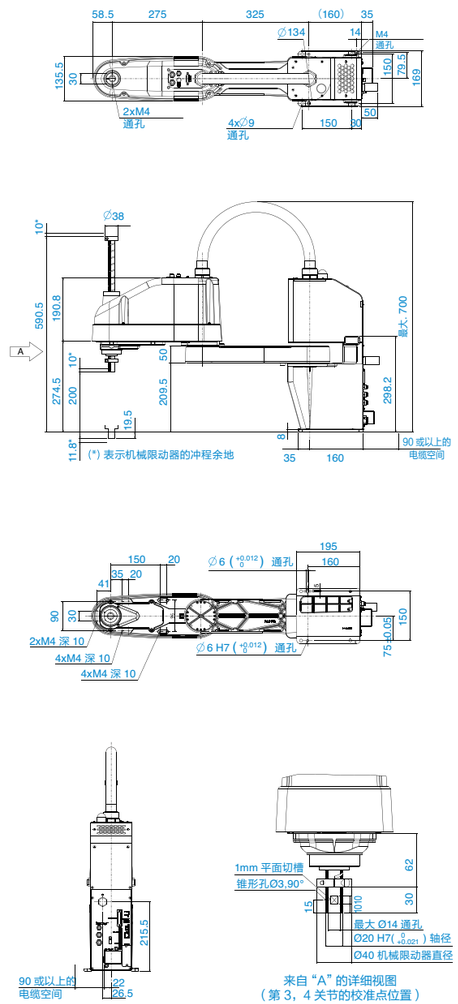
■规格表

		T6-602S*
安装方式		台面安装
臂长	第 1-2 轴臂	600 mm
最大运动速度	第 1-2 关节	4180 mm/s
	第 3 关节	1000 mm/s
	第 4 关节	1800°/s
本体重量（不含线缆重）		22 kg
重复定位精度	第 1-2 关节	±0.04 mm
	第 3 关节	±0.02 mm
	第 4 关节	±0.02°
最大运动范围	第 1 关节	±132°
	第 2 关节	±150°
	第 3 关节	200 mm
	第 4 关节	±360°
负载	额定值	2 kg
	最大值	6 kg
标准循环时间 *1		0.49 秒
第 4 关节容许惯性力矩 *2	额定值	0.01 kg·m2
	最大值	0.08 kg·m2
第 3 关节下压力		83 N
用户线路接口		Hand I/O: IN6/OUT4(D-sub 15pin),User I/O:IN18/OUT12
用户气路接口		ø6 mm x 2, ø4mm x 1 : 0.59 MPa(6 kgf/cm2 : 86 psi)
电源/线缆长度		AC100-240V/5m
功耗*3		1.2kVA
适用控制器		内置控制器
安装环境		标准型
安全标准		CE

*1: 负载 2kg 下，（水平 300mm、垂直 25mm）往返拱形运动的循环时间（最大速度最优路径坐标）。
*2: 负载重心与第 4 关节中心位置一致；如果不一致，通过 INERTIA 命令来设置参数。
*3: 根据操作环境和操作软件而定。

■台面安装外形图

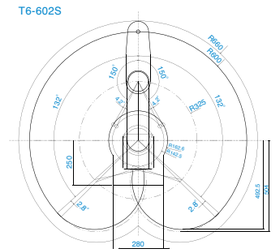
[单位：mm]



■台面安装运动范围

[单位：mm]

T6-602S



■选配件

示教器 TP1	—
示教器 TP2，TP3	●
传送带跟踪	—
PG卡	—
紧急停止开关	●
RS-232C 扩展卡	—
I/O扩展卡	—
现场总线I/O (从站)	●
现场总线I/O (总站)	●
I/O 线缆套件	—
视觉选件 (PV1,CV2)	●
压力传感器选件 (S250)	—
驱动单元 (DU)	—

■软件

Vision Guide 7.0 (CV2/CV1/PV1)	●
RC+ API 7.0	●
ECP	●
GUI Builder 7.0	●
OCR	●