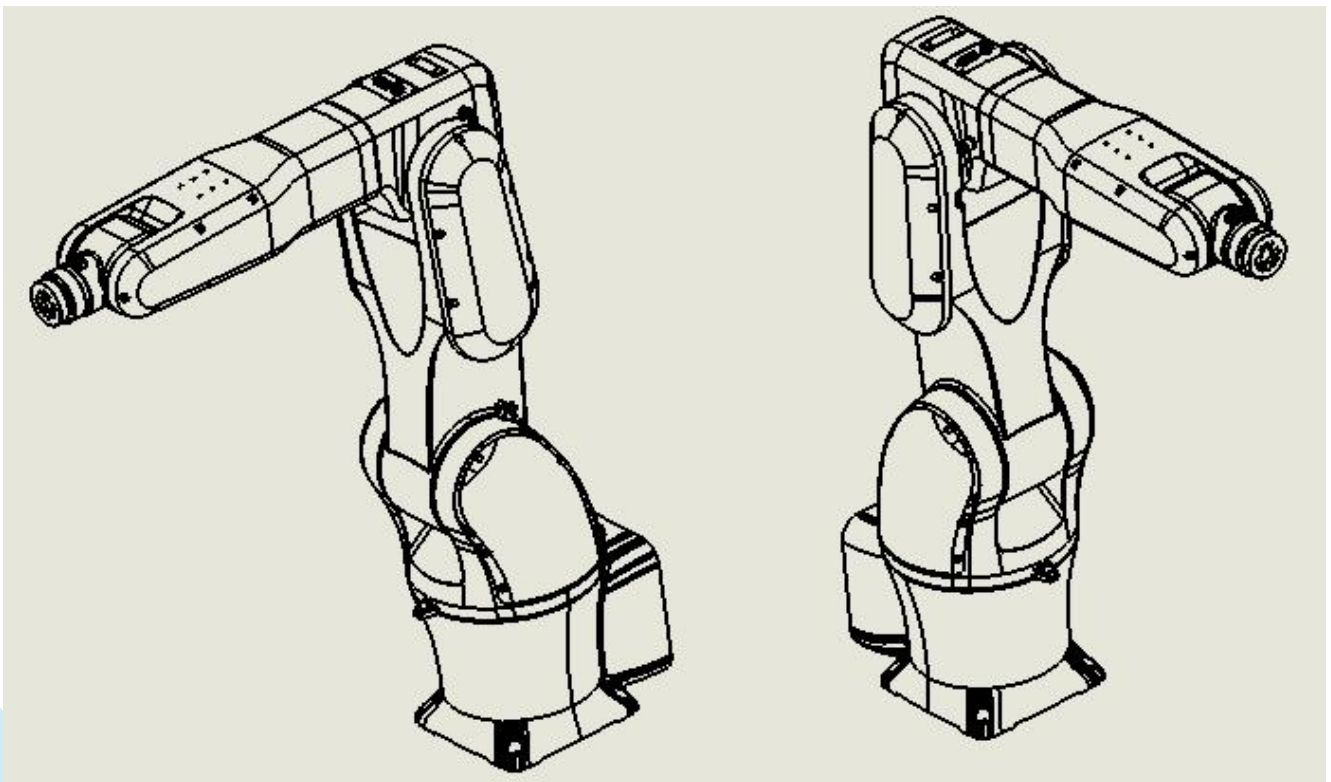




# 關節式機械手臂

## TCR6-V900

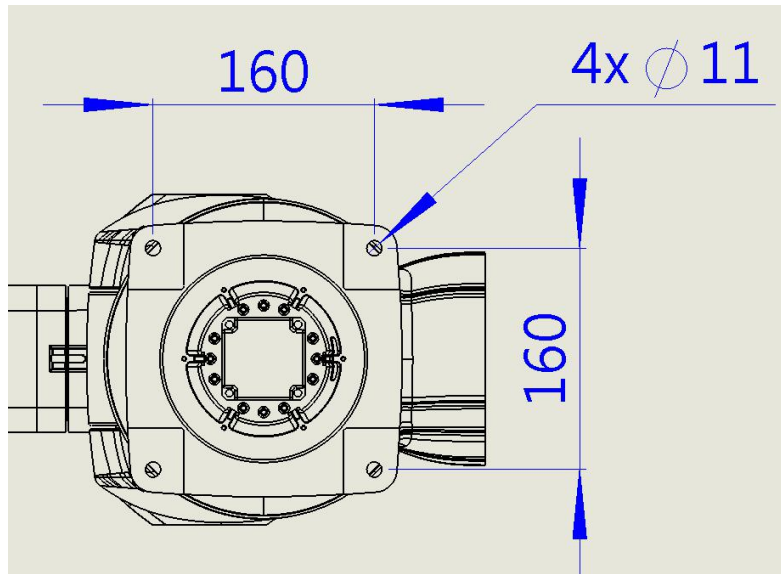
### 規格表



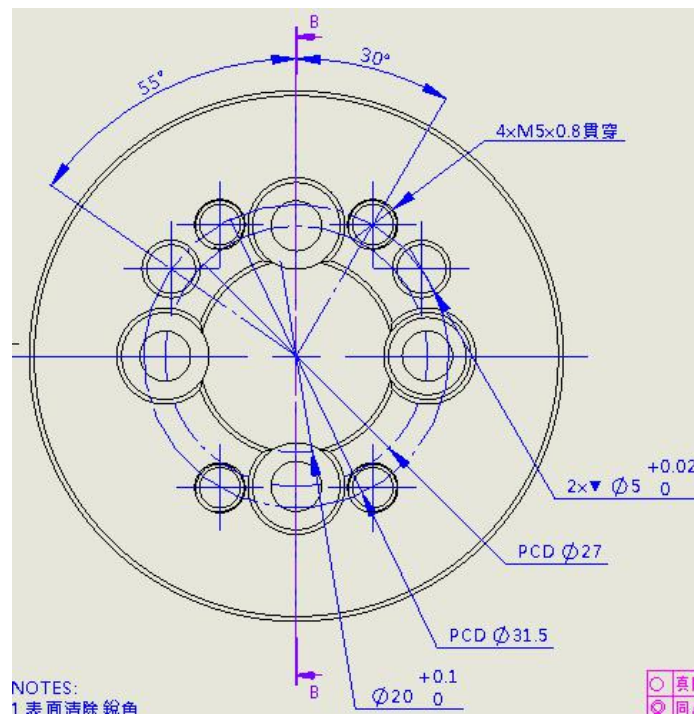
# 附錄 1 TCR6-V900 規格

## 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

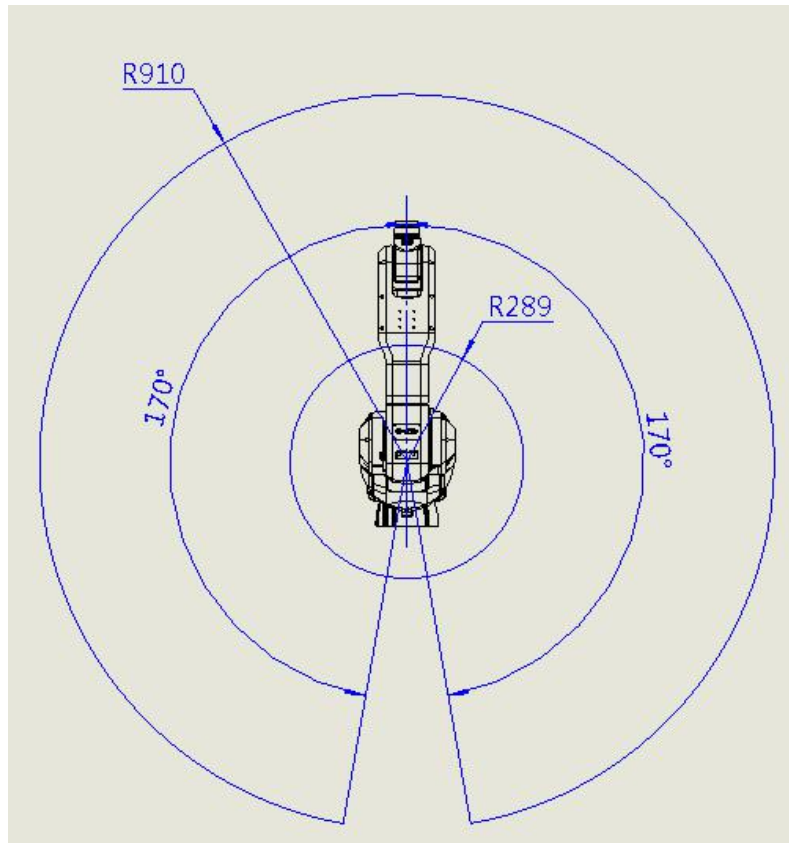




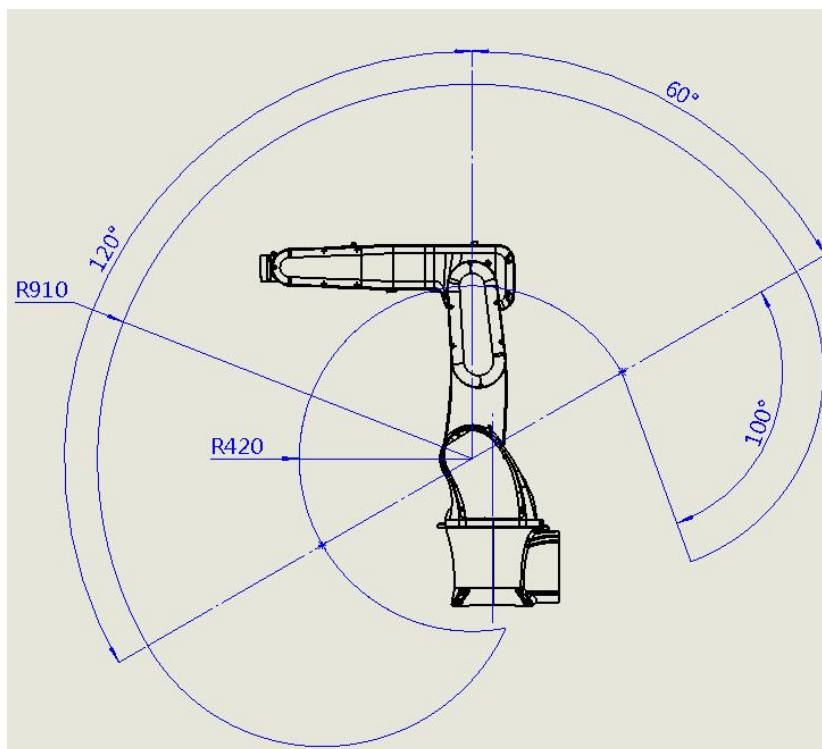
## End-effector mounting face

---

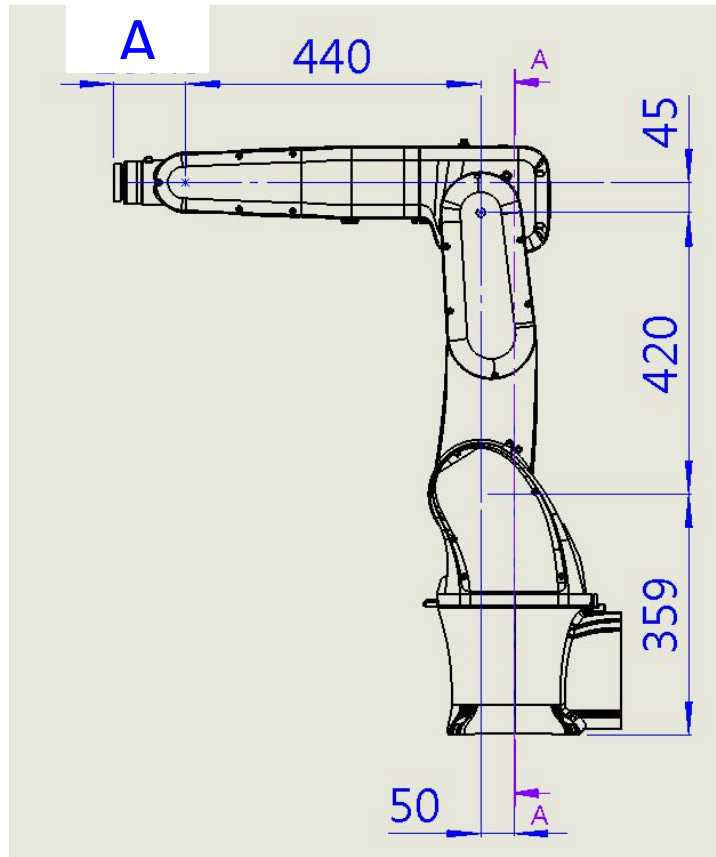
B、外型尺寸、工作範圍↓



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

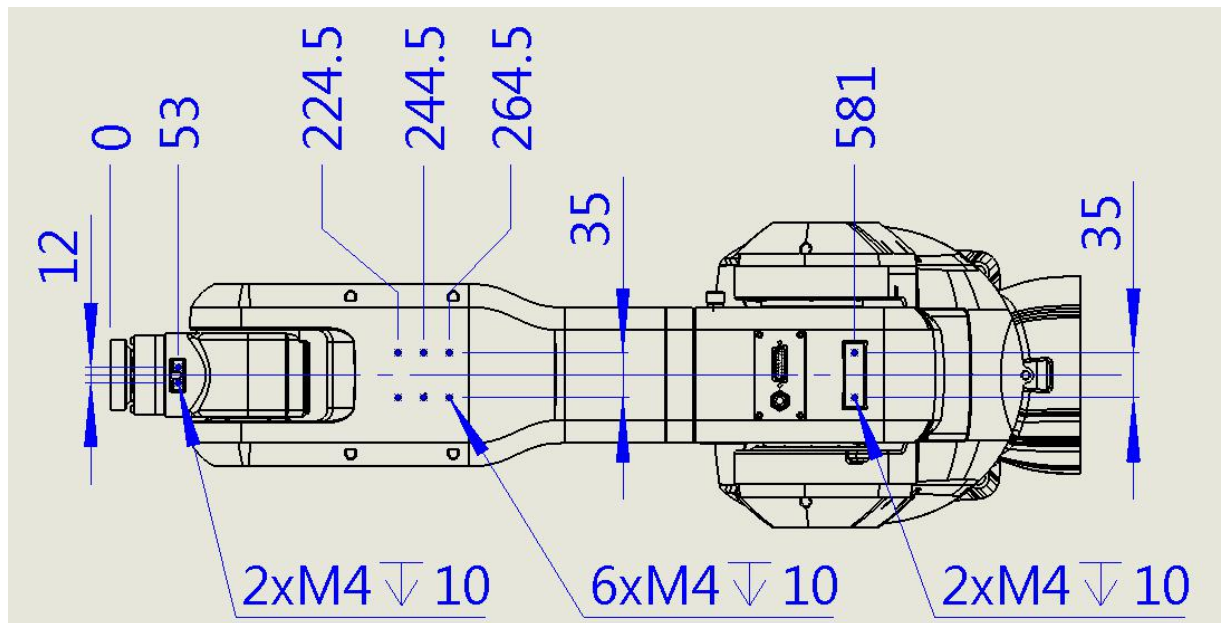


Outer Dimensions and Workable Space



A:綠的 109mm

本潤/HD 107.5mm



## 規格表

### TCR6-V900 規格

自由度	6
Arm 全長	420(第一臂) / 440(第二臂)
Arm Offset	50(J1 旋轉軸) / 45(J3 前腕部)
最大動作範圍	1017.5(TCP 點) / 910(P 點)
最小動作範圍	285(P 點)
動作角度	J1: $\pm 170^\circ$ J2: $60^\circ \sim -120^\circ$ J3: $-65^\circ \sim 190^\circ$ J4: $\pm 180^\circ$ J5: $\pm 120^\circ$ (未安裝視覺鏡頭) J6: $\pm 360^\circ$
荷重	額定 6kg
	最大 8kg (J5 朝下時)
位置重現精度	$\pm 0.03$ 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	34 kg
控制器重量	