

モデル名		T6
型番		T6-602S
アーム長	第1+第2関節	600 mm
可搬質量 <sup>(注1)</sup>	定格	2 kg
	最大	6 kg
繰り返し精度	第1+第2関節	±0.04 mm
	第3関節	±0.02 mm
	第4関節	±0.02 deg
標準サイクルタイム <sup>(注2)</sup>		0.49 sec
最大動作速度	第1+第2関節	4180 mm/sec
	第3関節	1000 mm/sec
	第4関節	1800 deg/sec
第4関節許容慣性モーメント <sup>(注3)</sup>	定格	0.01 kg·m <sup>2</sup>
	最大	0.08 kg·m <sup>2</sup>
第3関節押し込み力		83 N
環境仕様		標準のみ (IP20)
取付方法		架台取付
本体質量(ケーブルの質量含まず)		22 kg
適合コントローラー		コントローラー内蔵(一体型)
ユーザー配線		ハンド I/O:IN6/OUT4( D-Sub 15 Pin),24 V ユーザー I/O:IN18/OUT12
ユーザー配管		φ 6 mmエアチューブ2本(耐圧:0.59 Mpa[6 kgf/cm <sup>2</sup> ]) / φ 4 mmエアチューブ1本(耐圧:0.59 Mpa[6 kgf/cm <sup>2</sup> ])
電源電圧		AC100-240 V
電源容量 <sup>(注4)</sup>		1.2 kVA
パワー&シグナルケーブル長		5 m

(注1) 負荷質量は最大可搬質量を超えて使用しないでください。

(注2) 粗位置決めアーチモーション(水平300 mm 垂直25 mm 往復)において、2 kg搬送時の最速となる動作ポイント・動作関連設定における動作時間です。

(注3) 負荷の重心が各アーム中心と一致している場合の値です。重心位置が各アーム中心位置を離れた場合は、INERTIA命令で偏心量を設定してください。

(注4) 動作環境、動作プログラムにより異なります。