

소형 6축 로봇

VT6

뛰어난 가격 대비 성능과 사용 편의성!
자동화의 토달코스트를 대폭 절감!

- 간단한 설치로 즉시 사용 가능한 6축 로봇
- 컨트롤러 내장으로 공간 절약
- 모터 배터리 교체가 필요없어 유지 보수 시간 절감
- 중공 구조로 심플한 배선 가능
- AC 100 ~ 240 V의 다양한 입력 전압 지원으로 편리함을 향상



형식번호 VT6 - A90 1 S □	
가반 중량 □ 6 : 6kg	설치 방법 □ : 가대 설치 R : 천장 설치 W : 벽 설치
암 길이 □ 90 : 920mm	환경 S : 표준 C : 클린 P : 프로텍션(IP67)
브레이크 □ S : 모든 관절 브레이크 부착	

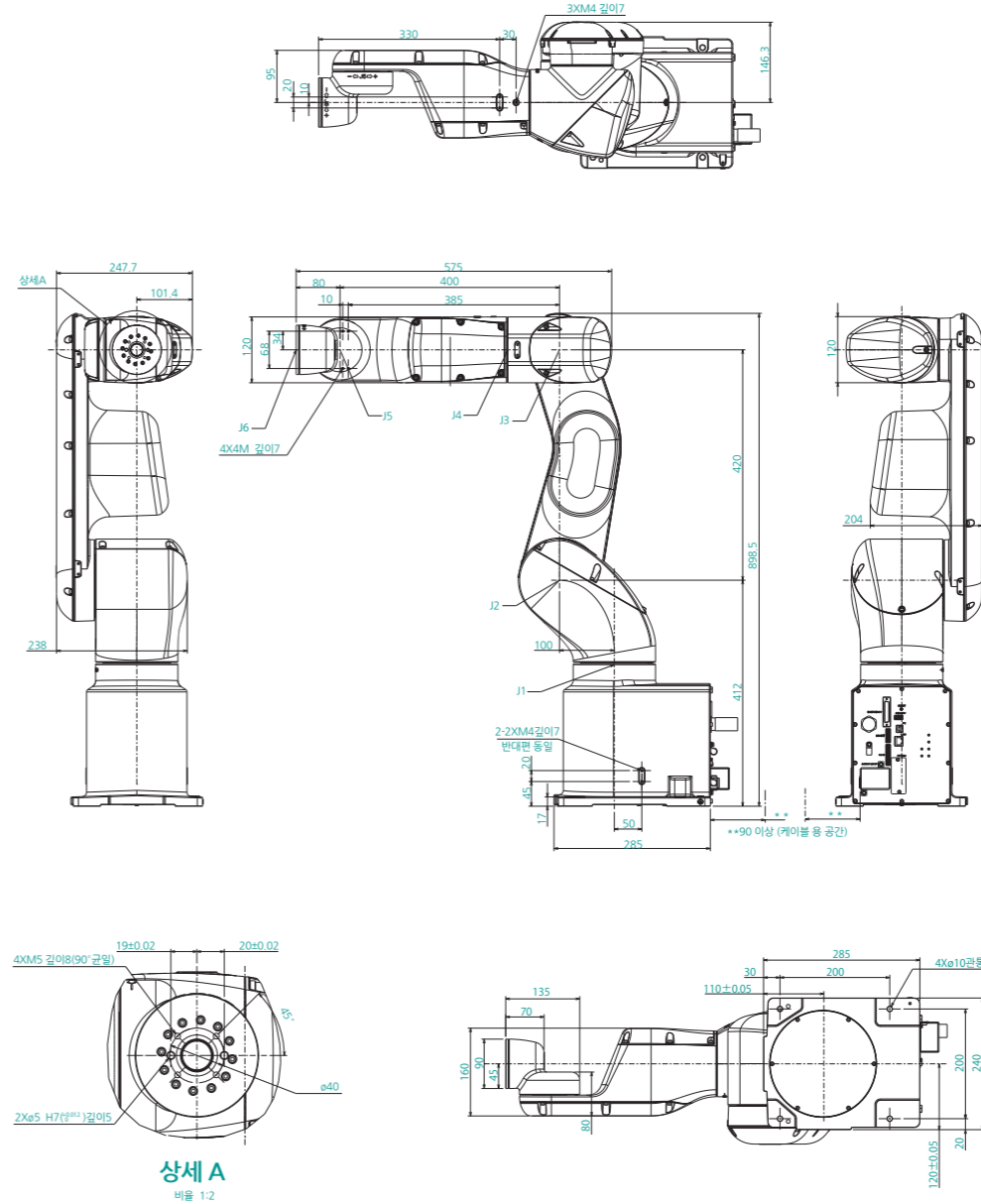
■ 사양표

모델명	VT6	
형번	VT6-A901S/C	
설치 방법*	가대 설치 / 천장 설치 / 벽 설치	
최대 암 길이	P점: J1~J5 중심 J1~J6 플랜지면	920 mm 1000 mm
최대 동작 속도	제1관절 제2관절 제3관절 제4관절 제5관절 제6관절	166.2°/s 122.5°/s 141.2°/s 268.7°/s 296.8°/s 293.2°/s
본체 중량(케이블 중량 제외)	40 kg	
반복 정밀도	제1~제6관절	±0.1 mm
최대 동작 범위	제1관절 제2관절 제3관절 제4관절 제5관절 제6관절	±170° (*벽면 설치 시, ±30°) -160°~+65° (225°) -51°~+190° (241°) ±200° ±125° ±360°
가반 중량**	정격 최대	3 kg 6 kg
하중 관성 모멘트**	제4관절 제5관절 제6관절	0.3kg.m ² 0.3kg.m ² 0.1kg.m ²
모터 소비 전력	제1관절 제2관절 제3관절 제4관절 제5관절 제6관절	300 W 300 W 200 W 100 W 100 W 100 W
사용자 배선	없음 (외부 배선 키트 옵션 장착 가능)	
사용자 배관	없음 (외부 배선 키트 옵션 장착 가능)	
I/O	표준 I/O 원격 I/O	입력 24점, 출력 16점 (극성 없음) 입력 8점, 출력 8점 (표준 I/O 할당된 원격 기능) 표준, 클린*, 프로텍션 사양
환경 사양	표준, 클린*, 프로텍션 사양	
적합 컨트롤러	컨트롤러 내장 일체형	
안전 규격	CE, KC, KCS	
전원	AC100-240V 단상	
전원 공급 장치 용량**	1.2 kVA	
전력 및 신호 케이블 길이	5m	

*1: 부하 중량은 최대 가반 중량을 초과하여 사용하지 마십시오.
*2: 부하의 중심이 각 암 센터와 일치하는 경우의 값입니다. 무게 중심이 중심 위치를 벗어 났을 경우에는 INERTIA 명령으로 편심량을 설정하십시오.
*3: 클린도: ISO클래스 4(ISO14644-1) / 동작 영역 중심 부근의 표준 공기 1m³ 이내에 입자 직경 0.1μm 이상의 발진 수 = 10,000개 이하 / 기준 클린도 클래스 10 상당)
*4: 동작 환경과 프로그램에 따라 달라집니다.
* 천장 설치 및 벽면 설치에 대해서는 프로그램 개발 소프트웨어 EPSON RC+에서 천장 설치, 벽면 설치 사양을 선택하여 사용하십시오.

■ 외형도

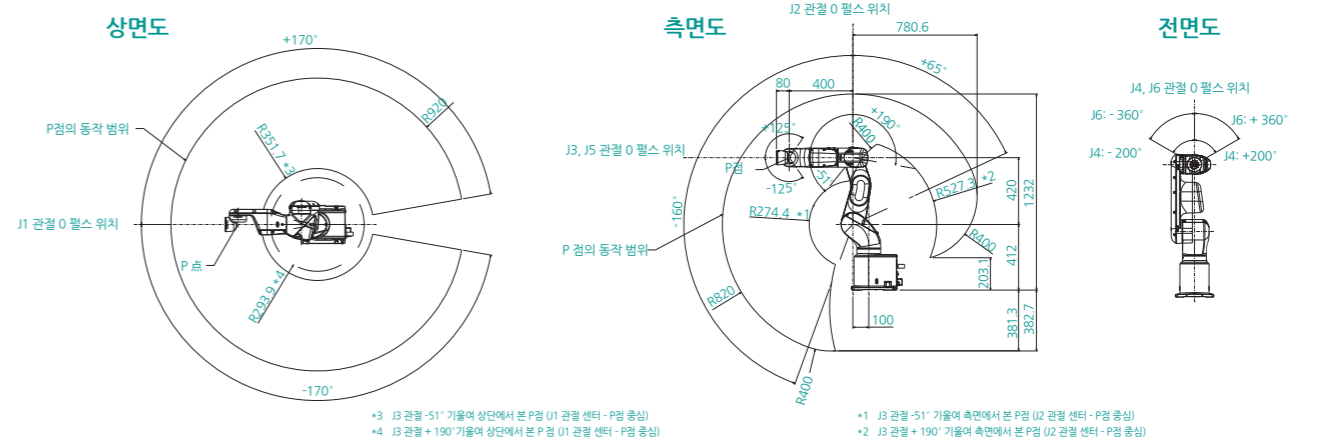
[단위: mm]



티칭 팬던트 TP1	-
티칭 팬던트TP2 / TP3	●
컨베이어 트레이킹	-
PG 모션 시스템	-
비상 정지 스위치	●
비상 케이블 키트 (단자)	●
RS-232C 기판	-
확장 I/O 기판	-
필드버스 I/O 슬레이브 기판 CC-LINK, ProfiBus, ProfiNet EtherCAT, EtherNet/IP, DeviceNet	●
필드버스 I/O 마스터 기판	●
I/O 케이블 키트	-
드라이브 유니트 (DU)	-
비전 옵션 (CV2)	●
포스 센서 옵션 (S250)	-

Vision Guide 7.0 / PV1	●
Force Guide 7.0	-
RC+ API 7.0	●
ECP	●
GUI Builder 7.0	●
OCR	●
VRT	●

■ 동작 범위



*1 J3 관절 -51° 기울어 상단에서 본 P점 (J1 관절 센터 - P점 중심)
*2 J3 관절 +190° 기울어 상단에서 본 P점 (J1 관절 센터 - P점 중심)

*1 J3 관절 -51° 기울어 측면에서 본 P점 (J2 관절 센터 - P점 중심)
*2 J3 관절 +190° 기울어 측면에서 본 P점 (J2 관절 센터 - P점 중심)

스몰 로봇

6축 로봇

로봇 컨트롤러

소프트웨어

비전 시스템

포스 센서 시스템

응용