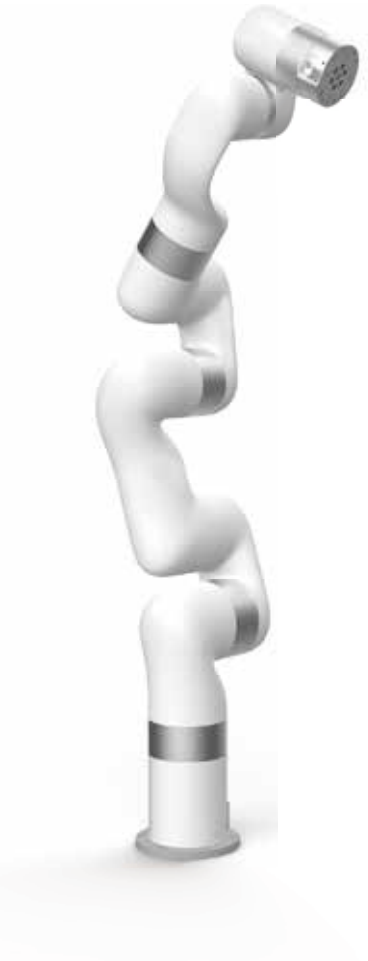
QTS
www.qts.tw

xARM

技術參數手冊

Q T S 品 測 科 技 有 限 公 司

xArm系列機械臂參數



性 能				
※1 環境溫度	0-50°C			
功耗	最小 8.4W, 典型 120W, 最大 240W			
輸入電源	24V DC, 15A			
物 理				
占地面積	Ø 126mm			
材料	鋁合金、碳纖維			
底座連接器類型	M5*6			
特 性				
ISO潔淨度等級	5			
機器人安裝	任意角度			
I/O接口				
AC/DC 控制器	8*CI	8*CO	2*AI	2*AO
機械臂末端	2*CI	2*CO	2*AI	1*RS485
通 訊 (機 械 臂 本 體)				
通信協議	自定義			
通 訊 (AC/DC控制器)				
通信協議	TCP-IP/Modbus RTU			
通信方式	Ethernet/RS-485			
機 械 臂 末 端 通 訊				
通信協議	RS-485/Modbus RTU			

※1 機器人的工作溫度為0-50°C。當關節在高速連續工作時，請嘗試降低環境溫度。

xArm系列機械臂參數

規 格			
	xArm 5 Lite	xArm 6	xArm 7
負載	3kg	5kg	3.5kg
臂展	700mm	700mm	700mm
自由度	5	6	7
重複定位精度	±0.1mm	±0.1mm	±0.1mm
最高速度	1m/s	1m/s	1m/s
重量(不含控制器)	11.2kg	12.2kg	13.7kg
控制器重量	3.8kg	3.8kg	3.8kg
控制器尺寸	260 x180 x100 mm	260 x180 x100 mm	260 x180 x100 mm

移 動				
機械臂		xArm 5 Lite	xArm 6	xArm 7
關節最高速度		180°/s	180°/s	180°/s
工作範圍	關節1	±360°	±360°	±360°
	關節2	-118°~120°	-118°~120°	-118°~120°
	關節3	-225°~11°	-225°~11°	±360°
	關節4	-97°~180°	±360°	-11°~225°
	關節5	±360°	-97°~180°	±360°
	關節6	無	±360°	-97°~180°
	關節7	無	無	±360°

更多詳細資訊，請參考使用手冊

xArm系列機械爪參數

控 制 方 式	
通信方式	RS-485
通信協議	Modbus RTU
可編程參數	速度、位置、電流
狀態指示	錯誤代碼，電流狀態
反饋	電流、位置

技 術 參 數	
額定電壓	24V DC
最大輸入電壓	28V DC
靜態功耗	1.5W
峰值電流	1.5A
最大夾持力度	30N
重量	822g

更多詳細資訊，請參考使用手冊

xArm系列吸頭參數

技 術 參 數	
真空度	78%
真空流量(L/min)	> 5.6L/min
重量(g)	610g
尺寸(L/W/H)	122.5 x91.6 x75 mm
負載(kg)	≤5kg
噪音(30cm內)	< 60dB

xArm系列攝影支架參數

技 術 參 數	
相機	Intel® RealSense™ D435
安裝	鋁製攝影頭支架
運行溫度	0~50℃
重量	<200g
攝影頭接口	USB Type-C

xArm系列控制盒參數

交流控制盒

直流控制盒

技 術 參 數		
	交流控制盒	直流控制盒
輸入	100-240VAC 50/60Hz	24VAC
輸出	24VAC 16.5A	24VAC 16.5A
重量	3.8kg	1.6kg
尺寸(L/W/H)	280 x200 x116 mm	180 x145 x68 mm
控制器IO	8*CI(數字輸入) 8*CO(數字輸出)	2*AI(模擬輸入) 2*AO(模擬輸出)
通訊	Ethernet/RS-485	Ethernet/RS-485

| www.qts.tw | info@qts.tw |
地址:30264 台灣新竹縣竹北市嘉興路338巷8號