

UFACTORY XARM

技术参数手册



深圳众为创造科技有限公司





规格

机械臂	xArm 5 Lite	xArm 6	xArm 7
负 载	3 k g	5 k g	3.5 kg
臂展	700mm	700 m m	7 0 0 m m
自由度	5	6	7
重复定位精度	±0.1 m m	\pm 0.1 m m	±0.1 m m
最高速度	1 m / s	1 m / s	1 m / s
重量(不含控制器)	11.2kg	12.2kg	13.7kg

移动

机械臂		xArm 5 Lite	xArm 6	xArm 7
关节最高速度		180°/s	180°/s	180°/s
旋转范围	关节 1	±360°	±360°	±360°
	关节 2	-118°~120°	-118°~120°	-118°~120°
	关节 3	-225°~11°	-225°~11°	±360°
	关节 4	-97°~180°	±360°	-11°~225°
	关节 5	±360°	-97°~180°	±360°
	关节 6	无	±360°	-97°~180°
	关节 7	无	无	±360°



性能

环接泪麻*,	0 5000
环境温度*1	0-50°C

功耗 最小 8.4 W, 典型 200 W, 最大 500 W

输入电源 24V DC,16.5A

*1. 机器人的工作温度为0-50℃。当关节在高速连续工作时,请尝试降低环境温度。

物理

占地面积	Ø 126	m m	
		-11.7-70	

底座连接器类型 M5*5

特性

机器人安装 任意角度

I/O接口

2*AI 2*AO 2*RS-485

DC控制器 8*CI 8*CO 2*AI 2*AO

机械臂末端 2*Digital Input(数字输入) 2*Analog Input(模拟输入)

2*Digital Output(数字输出) 1*RS485

通讯(机械臂本体)

通信方式 RS-485

通信协议 自定义

通讯(AC/DC控制器)

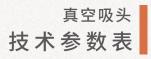
通信方式 Ethernet

通信协议 Modbus TCP

机械臂末端通讯

通信方式 RS-485

通信协议 Modbus RTU

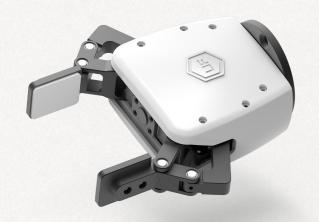




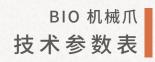


额定电压	24V DC
最大输入电压	28V DC
真空度	78%
真空流量	> 5.6L/min
重量	610g
尺寸	122.5*91.6*75mm
	≤5kg
噪音(30cm内)	< 6 0 d B
静态电流	3 0 m A
峰值电流	4 0 0 m A
控制方式	数字IO
状态指示灯	电源状态,工作状态
反馈	气压(低或者常规)





额定电压	24V DC
最大输入电压	28V DC
静态功耗	1.5W
行程	0 - 8 4 m m
最大夹持力度	3 0 N
重量	802g
通信方式	RS-485
通信协议	Modbus RTU
可编程参数	速度、位置
反馈	位置

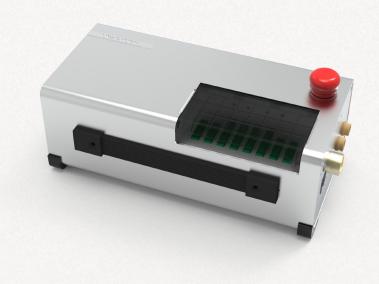




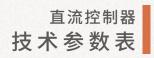


额定电压	24V DC
最大输入电压	28V DC
静态功耗	0.96W
峰值电流	1.5A
行程	70-150 m m
最大夹持力度	20N
重量	760g
通信方式	RS-485
通信协议	Modbus RTU
可编程参数	速度
反馈 	抓取检测、跌落检测
状态灯	工作状态、电源状态

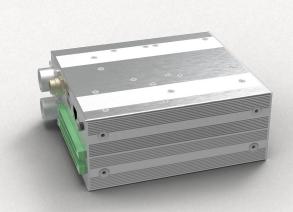




IP等级	IP20
	0-50°C
湿度	90%RH (非凝结)
10接口	8*CI+8*DI (数字输入) 8*CO+8*DO (数字输出) 2*AI (模拟输入) 2*AO (模拟输出) 1*RS-485 master (RS-485 主) 1*RS-485 slave (RS-485 从)
IO接口电气规格	24V 1.8A(内部电源供电) 24V 3A(外部电源供电)
输入电压	100-240VAC, 50-60Hz 6.8Amax
通信方式	Ethernet(以太网)
と4	285 m m * 135 m m * 101 m m
重量	3.9 K g
材料	铝







IP等级	IP20
环境温度	0-50°C
湿度	90%RH (非凝结)
IO接口	8*CI (数字输入) 8*CO (数字输出) 2*AI (模拟输入) 2*AO (模拟输出)
IO接口电气规格	24V 1.8A(内部电源供电) 24V 3A(外部电源供电)
输入电压	24V DC
通信方式	Ethernet(以太网)
尺寸	180 m m * 145 m m * 68 m m
重量	1.6kg
材料	铝