



众为创造
UFACTORY



XARM

技术参数手册

深圳市众为创造科技有限公司

xArm系列机械臂参数

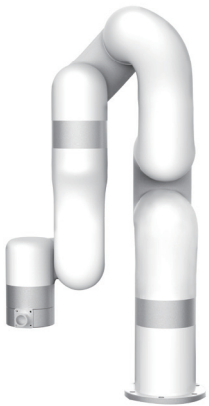


性能				
*1. 环境温度		0-50℃		
功耗		最小 8.4 W，典型 120 W，最大 240 W		
输入电源		24V DC，15A		
物理				
占地面积		Ø 126 mm		
材料		铝合金、碳纤维		
底座连接器类型		M5*6		
特性				
ISO 洁净度等级		5		
机器人安装		任意角度		
I/O 接口				
AC/DC控制器	8*CI	8*CO	2*AI	2*AO
机械臂末端	2*CI	2*CO	2*AI	1*RS485
通讯（机械臂本体）				
通信协议		自定义		
通讯（AC/DC控制器）				
通信协议		TCP-IP/Modbus RTU		
通信方式		Ethernet/RS-485		
机械臂末端通讯				
通信协议		RS-485/Modbus RTU		

*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。

xArm系列机械臂参数

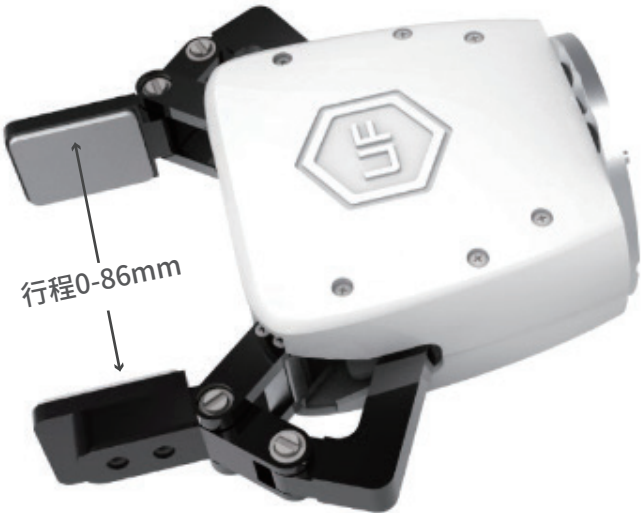
规格			
	xArm 5 Lite	xArm 6	xArm 7
负载	3kg	5kg	3.5kg
臂展	700mm	700mm	700mm
自由度	5	6	7
重复定位精度	±0.1mm	±0.1mm	±0.1mm
最高速度	1m/s	1m/s	1m/s
重量 (不含控制器)	11.2kg	12.2kg	13.7kg
控制器重量	3.8kg	3.8kg	3.8kg
控制器尺寸	260mm*180mm*100mm	260mm*180mm*100mm	260mm*180mm*100mm



移动				
机械臂		xArm 5 Lite	xArm 6	xArm 7
关节最高速度		180°/s	180°/s	180°/s
工作范围	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°

*更多详细信息，请参见用户手册

xArm系列机械爪参数



控制方式	
通信方式	RS-485
通信协议	Modbus RTU
可编程参数	速度、位置、电流
状态指示	错误代码，电源状态
反馈	电流、位置

技术参数	
额定电压	24V DC
最大输入电压	28V DC
静态功耗	1.5W
峰值电流	1.5A
最大夹持力度	30N
重量	822g

* 更多详细信息，请参见用户手册

xArm系列吸头参数



技术参数	
真空度	78%
真空流量(L/min)	> 5.6L/min
重量 (g)	610g
尺寸(L*W*H)	122.5*91.6*75mm
负载(kg)	≤5kg
噪音(30cm内)	<60dB

xArm系列摄像支架参数

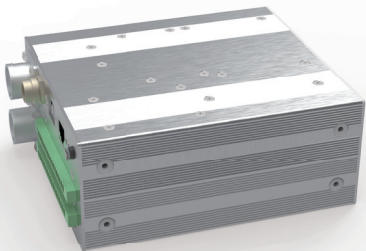


技术 参 数	
相 机	Intel® RealSense™ D435
安 装	铝制摄像头支架
运行 温度	0~50℃
重 量	<200g
摄像头接口	USB Type-C

xArm系列控制盒参数

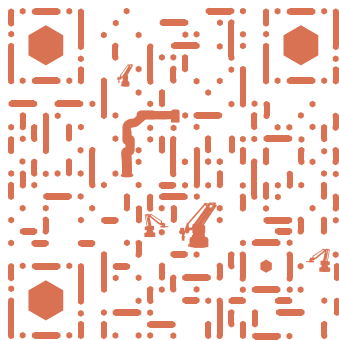


交流控制盒



直流控制盒

技术参数		
	交流控制盒	直流控制盒
输入	100-240VAC 50/60Hz	24VDC
输出	24VDC 16.5A	24VDC 16.5A
重量	3.8kg	1.6kg
尺寸(L*W*H)	280*200*116mm	180*145*68mm
控制器IO	8*CI(数字输入) 8*CO(数字输出)	2*AI(模拟输入) 2*AO(模拟输出)
通讯	Ethernet/RS-485	Ethernet/RS-485



|  www.ufactory.cc |  info@ufactory.cc |

地址:广东省深圳市南山区麻雀岭工业区中钢科技园M6栋2楼