

- 四軸機械手臂
- 六軸機械手臂
- 機械手臂控制器
- 軟體
- 視覺系統
- 力覺感測系統
- 選配件

# Epson Robots



# VT6L

簡單設定和高成本效益  
實現簡易、低成本的自動化

- 6 軸多功能性，無需複雜設定
- 省空間設計，採用內建控制器
- 無電池馬達單元減少維護停機時間
- 用於內部佈線的中空手臂構造
- 100V~240V 電源相容性



機型編號	VT6 -	A90	1	S	□
荷重	6				
機械手臂長度	90				
制動設備	1				
安裝類型					
環境					

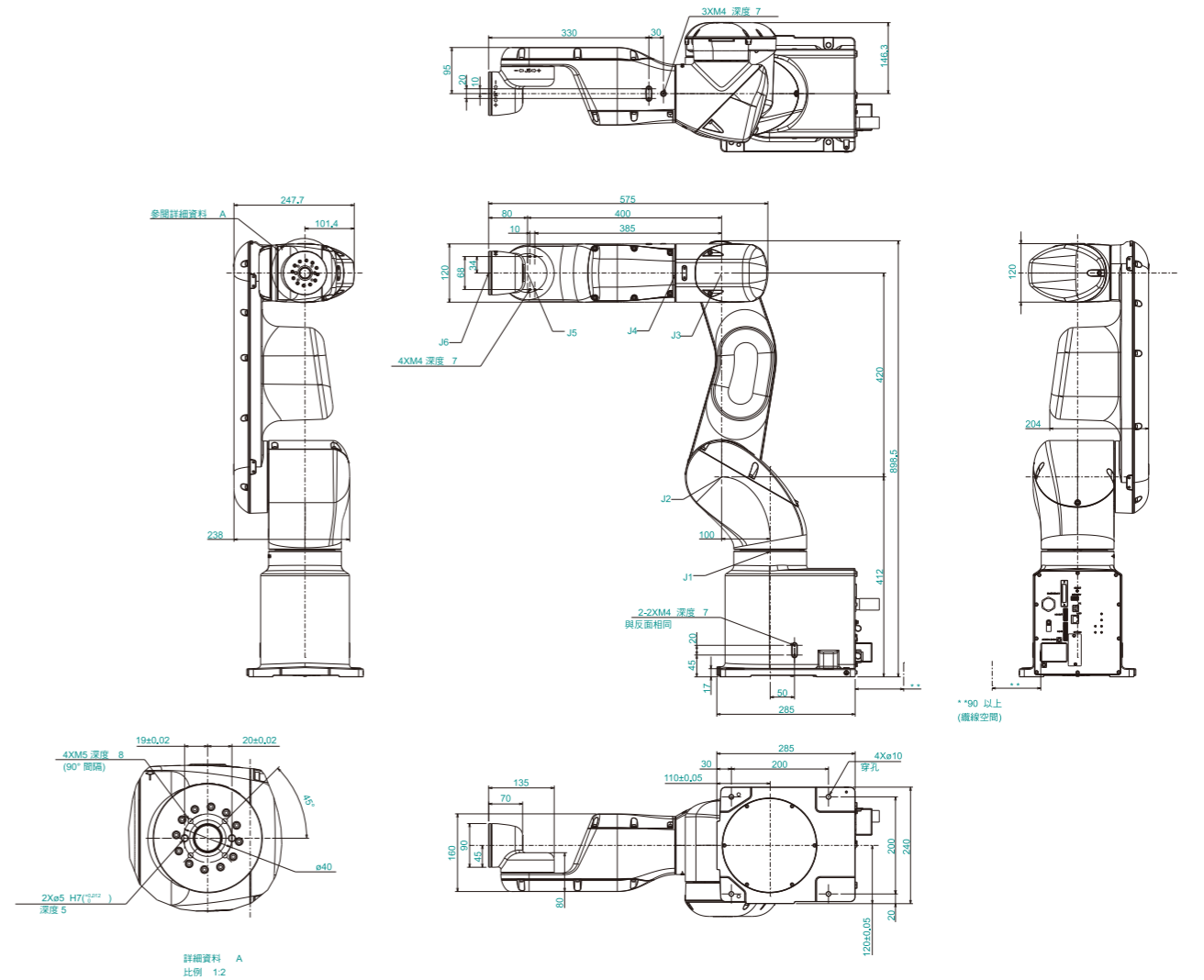
## 規格

機型名稱	VT6L	
機型編號	VT6-A901S	
荷重 (負載) <sup>1)</sup>	額定	3 kg
	最大	6 kg
最大範圍	P 點: 關節 #1-5 中心	920 mm
	關節 #1-6 凸緣表面	1000 mm
重複性	關節 #1-6	± 0.1 mm
容許的慣性力矩 <sup>2)</sup>	關節 #4	0.3 kg·m <sup>2</sup>
	關節 #5	0.3 kg·m <sup>2</sup>
	關節 #6	0.1 kg·m <sup>2</sup>
安裝類型 <sup>3)</sup>	臺架式 / 天吊式 / 壁掛式	
環境規格	標準	
重量 (不含纜線)	40 kg	
適用的控制器	內建控制器	
供客戶使用的安裝電線接頭	無 (提供外部配線選配件)	
供客戶使用的氣送管	無 (提供外部配線選配件)	
電源	AC100-240 V 單相	
耗電量 <sup>4)</sup>	1.2 kVA	
纜線長度	5 m	
I/O	標準 I/O	輸入 24 · 輸出 16 (非極性)
	遠端 I/O	輸入 8 · 輸出 8 (指派至標準 I/O 的遠端功能)

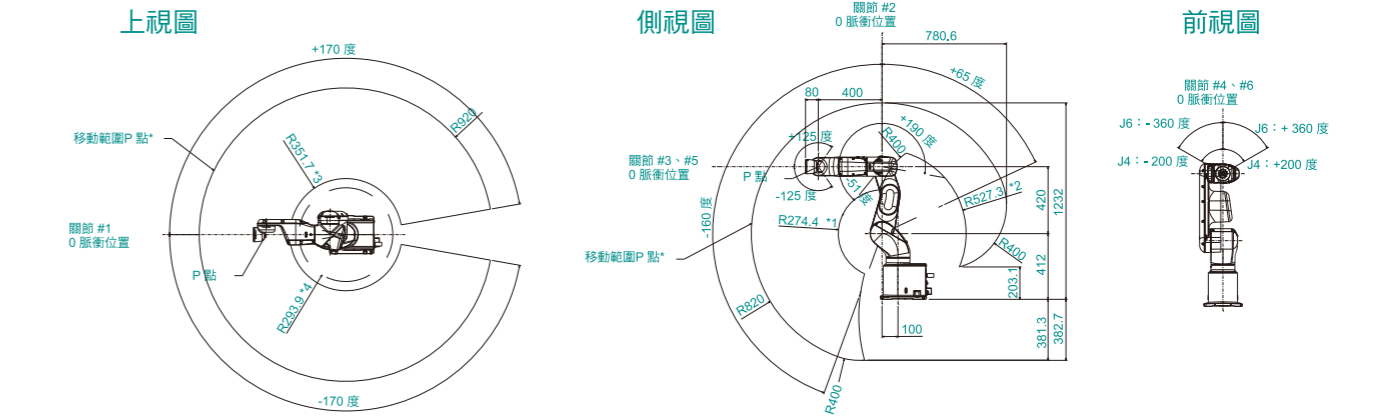
<sup>1)</sup>: 請勿施加超過最大荷重的重量。  
<sup>2)</sup>: 荷重的重力重心和關節 #4 旋轉中心, 請透過 INERTIA 指令設定參數。  
<sup>3)</sup>: 操縱器在運送時設為「臺架式安裝」。若要透過其他安裝協調使用操縱器, 必須變更 RC+ 軟體中的機型設定。  
<sup>4)</sup>: 取決於操作環境和操作程式。

## 外觀尺寸 (臺架式)

[單位: mm]



## 動作範圍 (臺架式)



四軸機械手臂

六軸機械手臂

機械手臂控制器

軟體

視覺系統

力覺感測系統

選配件

**Better Products for a Better Future™**

在 Epson，我們瞭解規劃未來時，必須將環保也一併納入考量。  
因此我們致力於打造可靠、可回收、高能源效率的創新產品。  
消耗更少資源的優質產品能幫助我們邁向更美好的未來。

- 產品規格及外觀如有變更，恕不另行通知。
- Microsoft、Windows、Visual Basic、Visual C 及 Windows 標誌為 Microsoft Corporation 的註冊商標。
- DeviceNet 及 Ethernet/IP 為 Open DeviceNet Vendor Association, Inc. 的註冊商標。

- CC-Link 為 CC-Link Partner Association 的註冊商標。
- PROFIBUS 為 PROFIBUS International 的註冊商標。
- LabVIEW 為 National Instruments Corporation 的商標。

[直接查詢](#)

**台灣愛普生科技股份有限公司**

機械手臂事業部

台北市信義區松仁路 100 號 15F

請由此查詢 電話：886-8786-6688 傳真：886-8786-6600

URL <http://global.epson.com/products/robots/>



Epson FA 系統部門  
1995 年 4 月獲 ISO9001  
認證



Epson FA 系統部門  
1998 年 4 月獲  
ISO14001 認證



**安全預防措施**

安裝或使用我們的機械手臂產品前，請詳閱相關手冊。請務必依照手冊中的指南使用產品。