MOKA摩卡

MB20-2060

有效载荷:20KG　重复定位精度:±0.05mm



轴 数	Axis	6轴	运动参数		Moving range&speed
运动半径	Motion radius	2060mm	1轴S	运动速度204°/s	运动范围±180°
电源容量	Power capacity	4.5KVA	2轴L	运动速度206°/s	运动范围+90°至-160°
有效载荷	Payload	20KG	3轴U	运动速度285°/s	运动范围+85°至-155°
防护等级	Protection class	IP65/IP67	4轴R	运动速度360°/s	运动范围±190°
重复定位精度	Repeatability	±0.05mm	5轴B	运动速度409°/s	运动范围±135°
机器人重量	Robot mass	230KG	6轴T	运动速度654°/s	运动范围±360°
内置气管	Power capacity	Φ8	4轴R(N.m)	Axis 4 R(N.m)	45
输入/输出信号	Signals	标配16进/16出24VDC	5轴B(N.m)	Axis 5 B(N.m)	45
安装方式	Install	落地式/支架式/倒挂式	6轴T(N.m)	Axis 6 T(N.m)	28

MADE BY MOKAROBOT

技术参数

TECHNICAL SPECIFICATION

安装环境

温度	0-45°CT	湿度	20~80%RH(无结露)	无引火性、腐蚀性气体、液体、无溅水	少油、粉尘
振动加速度	4.9M/S2（0.5G)以下	海拔	1000M以下	远离电磁源	远离磁场

控制柜参数

外形尺寸	Overall dimension	390(长)*472(宽)*265(高) mm（含突起物）
概略质量	Rough quality	30KG
冷却方式	Cooling method	风冷
电源规格	Power specifications	单相AC220V
接地	Grounding	安全接地，电阻10Ω以下
输入输出信号	Input/Output signal	通用信号：输入16，输出16（16进16出）
位置控制方式	Position control method	串行通信方式EtherCAT.TCP/IP
内存容量	Memory capacity	JOB：200000步，10000机器人命令（共200M）
LAN(上位连接)	LAN(Host link)	Ethercat（1个）TCP/IP（1个）
控制方式	Control mode	软件伺服<位置控制>
周围温度	Ambient temperature	通电时：0~＋45℃，保管时：－20~＋60℃
驱动单元	Driver unit	AC伺服用伺服包（共6轴）；外部轴可增加
相对湿度	Relative humidity	10%~90%（不结露）
振动	Vibrate	0.5G以下

串口I/F Serial port I/F

RS485（一个）RS422（一个）RS232（一个）CAN接口（一个）USB接口（一个）

海拔 Altitude

海拔1000m以下，超过1000m，每增加100m最大周围温度降低1%，最高可在2000m使用

其它 Other

无粉尘、切屑液（含冷却液）、有机溶液、油烟、水、盐分、药品、防锈油、无强微波、紫外线、X射线、放射线照射

示教编程器规格

外形尺寸	Overall dimensions	280（宽）*220（深）*120（高）mm（含突起物）
毛重	gross weight	0.6KG
材质	material quality	强化塑料
显示屏	display screen	8英寸彩色LED、触摸屏640*480像素
防护等级	protection grade	IP54
电缆长度	Cable Length	标配：5m；选配：15m

操作机 manipulator

选择键、轴操作键、数值/应用键、带钥匙的切换模式键/（示教模式、再现模式、远程模式）、急停键、始能键、USB端口1个



使用前请熟读说明书及附属文件等,正确使用。

·此目录记载的产品为MB20-2060

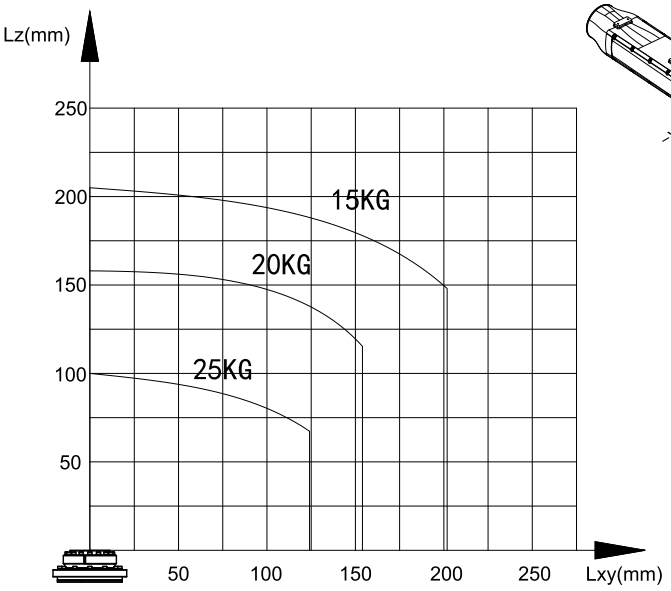
如 MB20-2060发生的故障以及错误及错误操作直接威胁到人身安全,或被使用于危害人体安全的用途时请与我们联系,我们将作出改善。

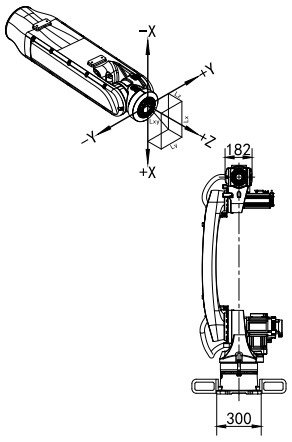
·图解为意向图。

技术参数

TECHNICAL SPECIFICATION

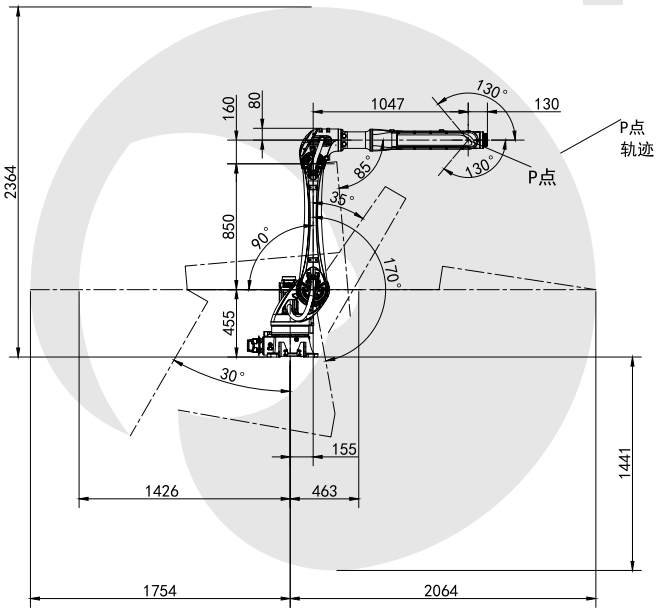
机器人负载曲线

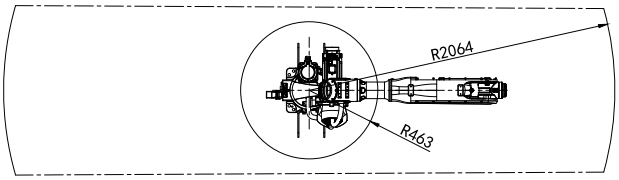




外形尺寸及动作范围

P点运动范围

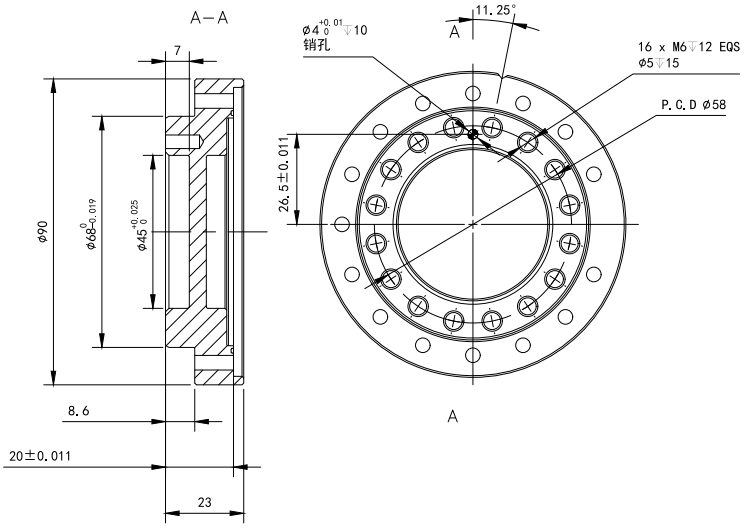




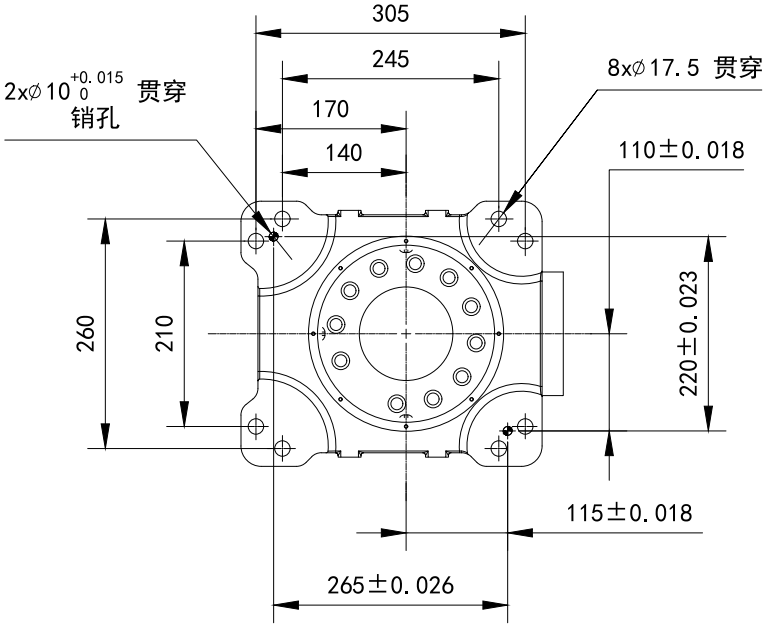
20KG
最大载荷

±0.05mm
重复定位精度

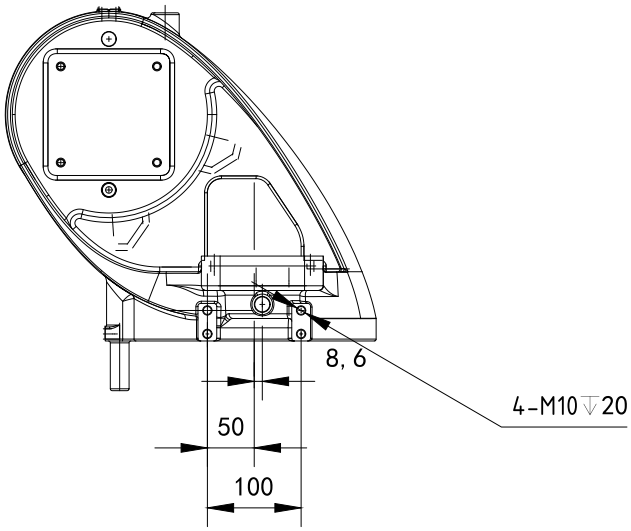
2060mm
动作范围



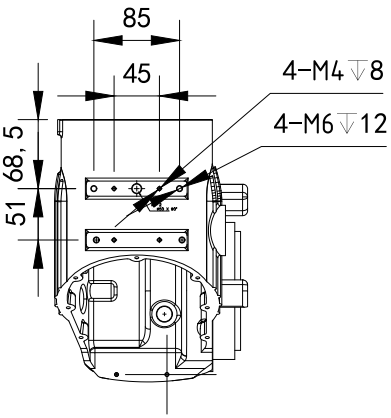
末端法兰安装尺寸



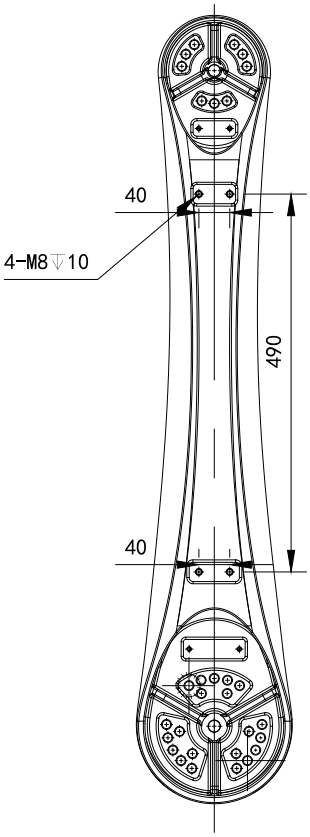
底座安装尺寸



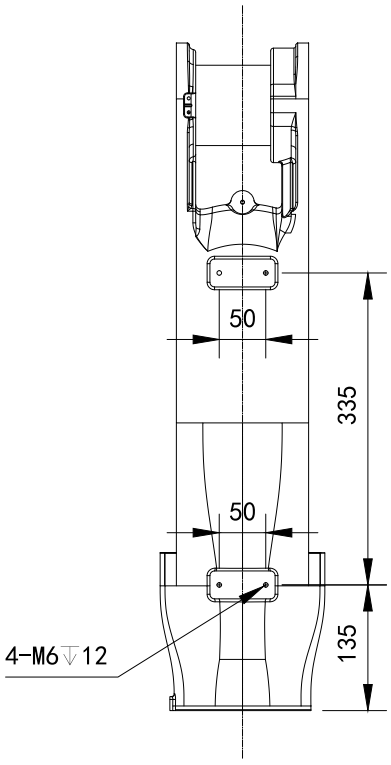
J2转座安装尺寸



J4电机座安装尺寸



J3大臂安装尺寸



J5手腕体安装尺寸