

# MS6MT

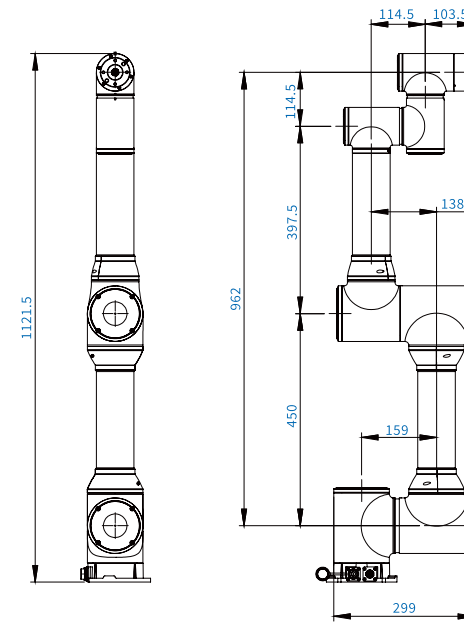
## 人机协同 安全灵活

- 部署灵活，21kg 自重，部署机械臂来执行新任务平均只需要半天
- 机器人末端自带 12 根中空走线，杜绝工具线缆缠绕
- 摩擦式制动器，末端掉电不下坠
- 拖拽示教，教导工作更轻松

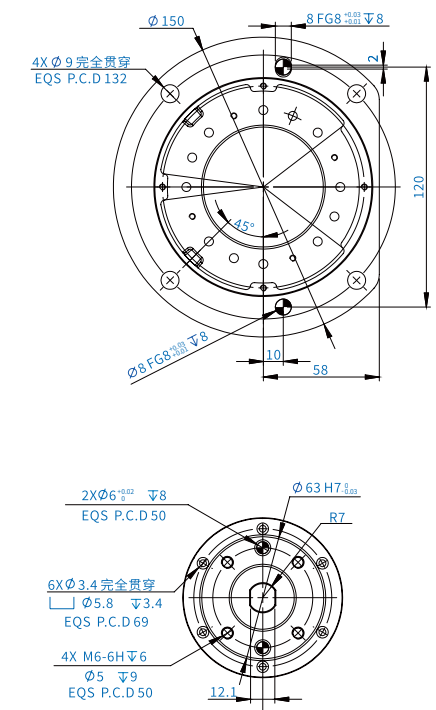


MS6MT-0900-3546 机器人外观图

### 外观尺寸



### 基座及法兰末端安装尺寸图



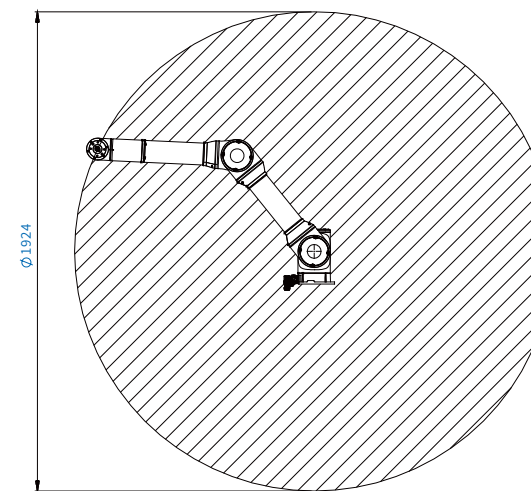
### 规格参数

规格型号		MS6MT-0900-3546
轴数		6
最大负载		6 kg
臂长		962 mm
最大运动范围	J1	±360°
	J2	±360°
	J3	±360°
	J4	±360°
	J5	±360°
	J6	±360°
最大合成速度		1000 mm/s
最大运动速度	J1	120°/s
	J2	120°/s
	J3	120°/s
	J4	216°/s
	J5	216°/s
	J6	216°/s
重复定位精度		±0.1 mm
安装方式		正装、壁装、倒装
整机重量		21 kg
IP 防护等级		IP54
I/O 接口 <sup>1</sup>		14 路输入, 14 路输出
通讯接口		Ethernet, RS-232, Modbus TCP
额定电压		DC 48V
额定功率		0.5 kW
工作环境		环境温度: -10~50°C, 相对湿度: ≤95% (无冷凝)

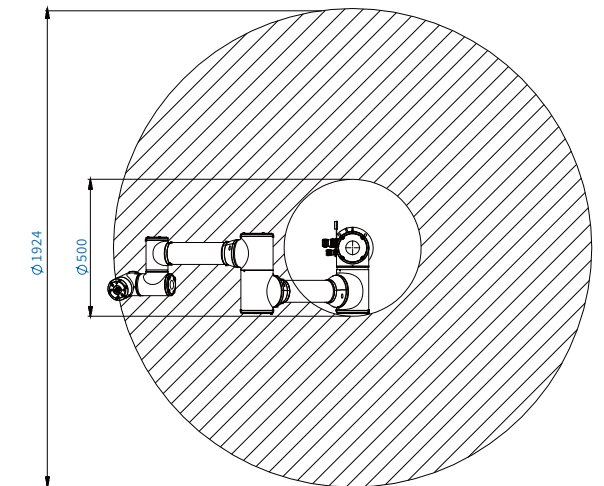
\*1: 通过 Modbus TCP 协议可进行 I/O 扩展。

### 工作空间

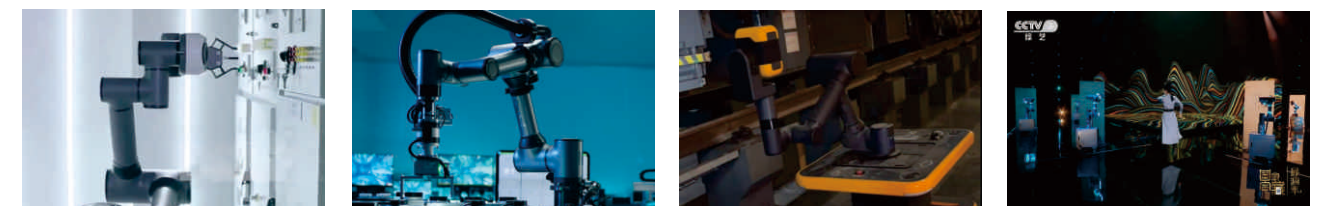
垂直工作空间示意图 (单位: mm)



水平工作空间示意图 (单位: mm)



### 产品应用 | 巡检、医疗、电力等行业



安全巡检运维

实验室操作员

地铁安全巡检

演出 | 服务业应用