

高精度工业机器人

01 演示设备

SF10-K2032

02 演示特点

可以根据作业范围大小的不同从标准型、短臂型、长臂型中选择合适的机型。

通过采用具有高刚性的手臂和先进的伺服控制技术，提高了加减速性能。从而缩短了搬运时间，提高了生产效率。

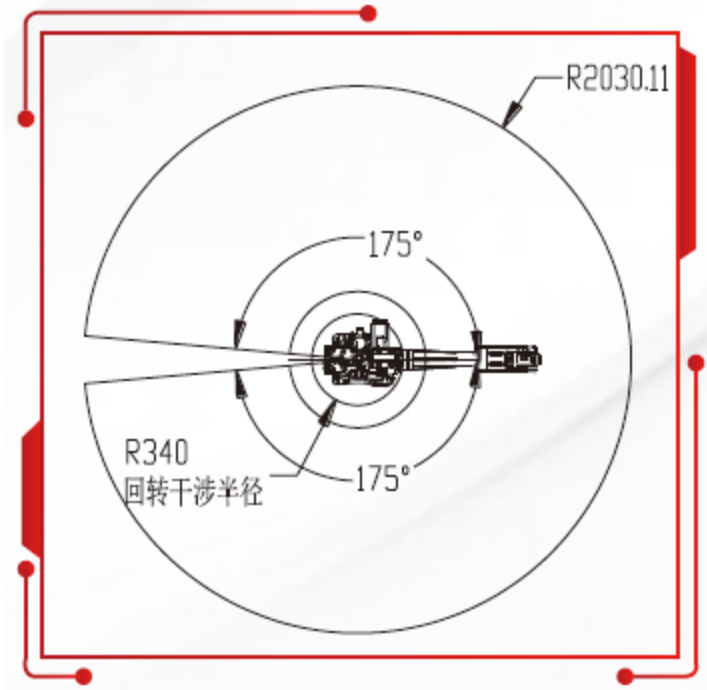
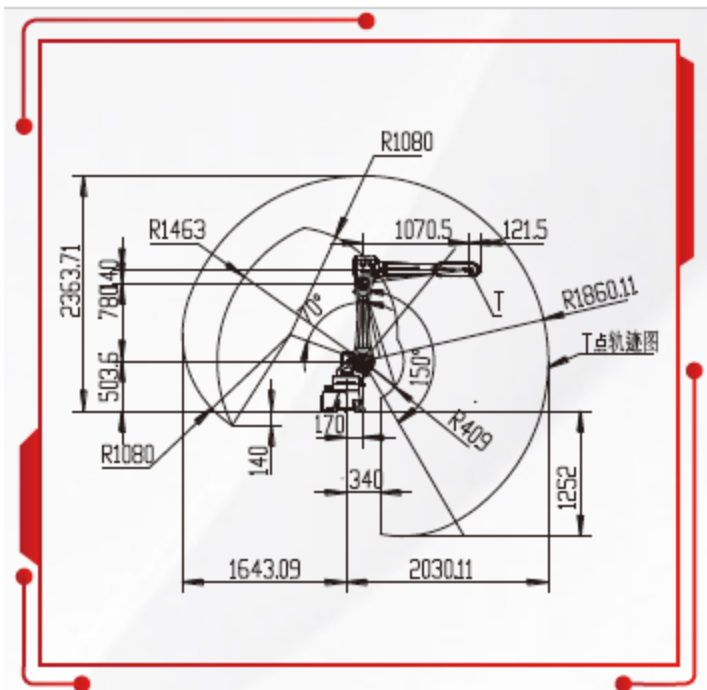
纤细的机身缩小了关节的宽度以及干涉半径，可与工件，治具，周边设备更紧密的设置。

可置地式，壁挂式，吊装式摆放。

SF10-K2032 机器人性能参数表

项目	应用场合 搬运、喷釉、上下料	
结构	多关节型	
关节数	6轴	
放置方式	任意角度	
最大动作 速度	J1轴	135° /s
	J2轴	135° /s
	J3轴	135° /s
	J4轴	300° /s
	J5轴	300° /s
	J6轴	500° /s
最大动作 范围	J1轴	±175°
	J2轴	+70° /-150°
	J3轴	+160° /-80°
	J4轴	±178°
	J5轴	±135°
	J6轴	±720°
最大活动半径	2032mm	
手部最大负载	最大10kg	
重复精度	±0.05mm	
机器人底座尺寸	370*370mm	
机器人高度	1560mm	
工作环境温度	0-45° C	
机器人本体重量	208Kg	
驱动方式	使用AC伺服电机驱动	
环境湿度	95%RH以下（无结露）	

SF10-K2032 机器人运动范围图



SF10-K2032 机器人外观及安装尺寸

