

## 大负载工业机器人

### 01 演示设备

SF165-K2650

### 02 演示特点

实现了机器人机构部的轻量化、苗条化。

通过轻量化的手臂和新的控制技术大幅度提高了动作性能，从而大幅度提高了单位时间的生产效率。

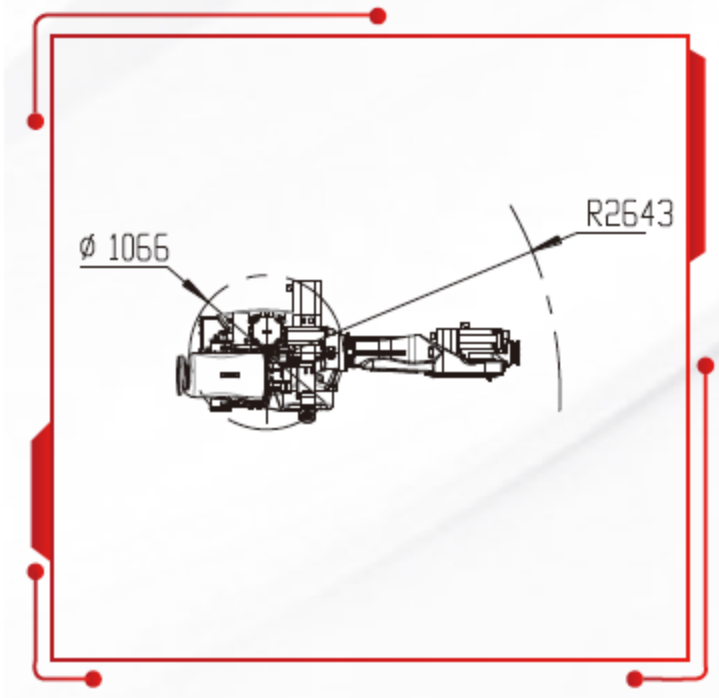
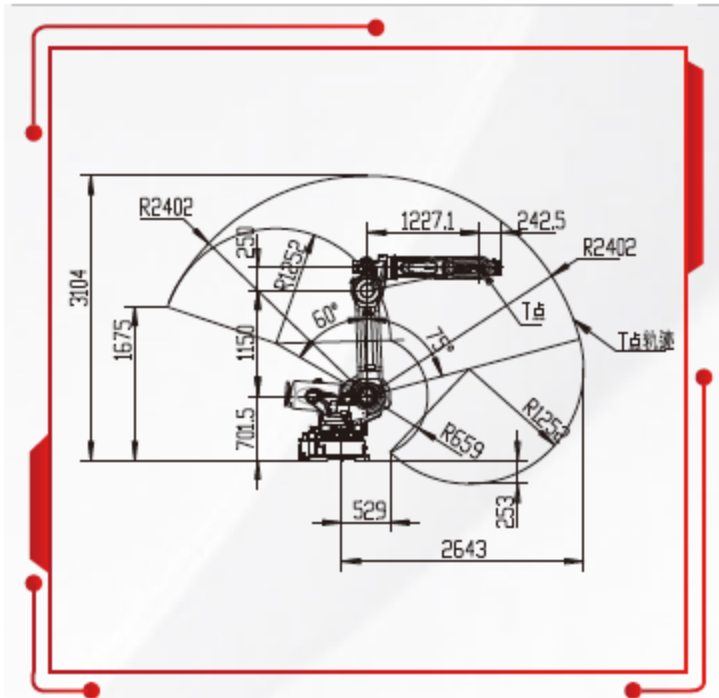
能够提供以点焊改良电缆手臂为代表的多种多样的可选配置，从而满足用户的各种要求。

可以使用学习机器人功能、散堆工件拾取功能、力觉传感器、视觉追踪功能等各种最新的智能化功能。

## SF165-K2650 机器人性能参数表

项目	应用场合 搬运、码垛、上下料	
结构	多关节型	
关节数	6轴	
放置方式	地面安装	
最大动作 速度	J1轴	97° /s
	J2轴	93° /s
	J3轴	97° /s
	J4轴	193° /s
	J5轴	192° /s
	J6轴	235° /s
最大动作 范围	J1轴	±180°
	J2轴	+60° /-75°
	J3轴	+90° /-70°
	J4轴	±160°
	J5轴	±120°
	J6轴	±360°
最大活动半径	2650mm	
手部最大负载	最大165kg	
重复精度	±0.3mm	
机器人底座尺寸	750*520mm	
机器人高度	2216mm	
工作环境温度	0-45° C	
机器人本体重量	1330KG	
驱动方式	使用AC伺服电机驱动	
环境湿度	95%RH以下（无结露）	

# SF165-K2650 机器人运动范围图



# SF165-K2650 机器人外观及安装尺寸

