

高精度工业机器人

演示设备

SF20-K1735

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。

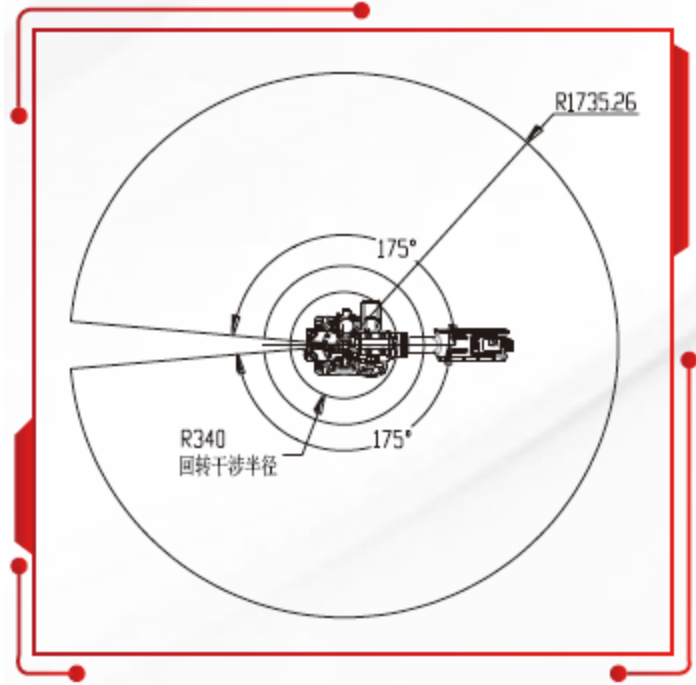
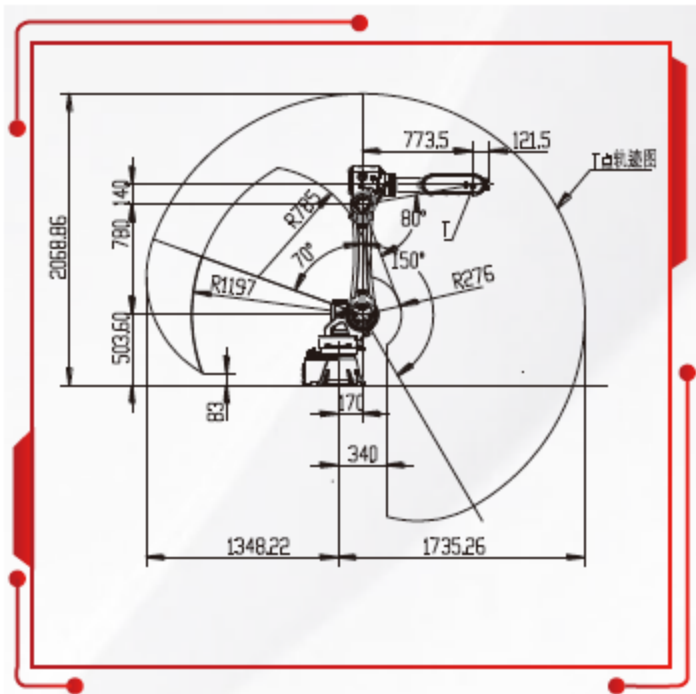
纤细的机身缩小了关节的宽度以及干涉半径，可与工件，治具，周边设备更紧密的设置。

可置地式，壁挂式，吊装式摆放。

SF20-K1735 机器人性能参数表

项目		应用场合 搬运、喷釉、切割、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		1735mm
手部最大负载		最大20kg
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		206KG
驱动方式		使用AC伺服电机驱动
环境湿度		95%RH以下（无结露）

SF20-K1735 机器人运动范围图



SF20-K1735 机器人外观及安装尺寸

