

大负载工业机器人

SF210-K2650

01 演示设备

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。

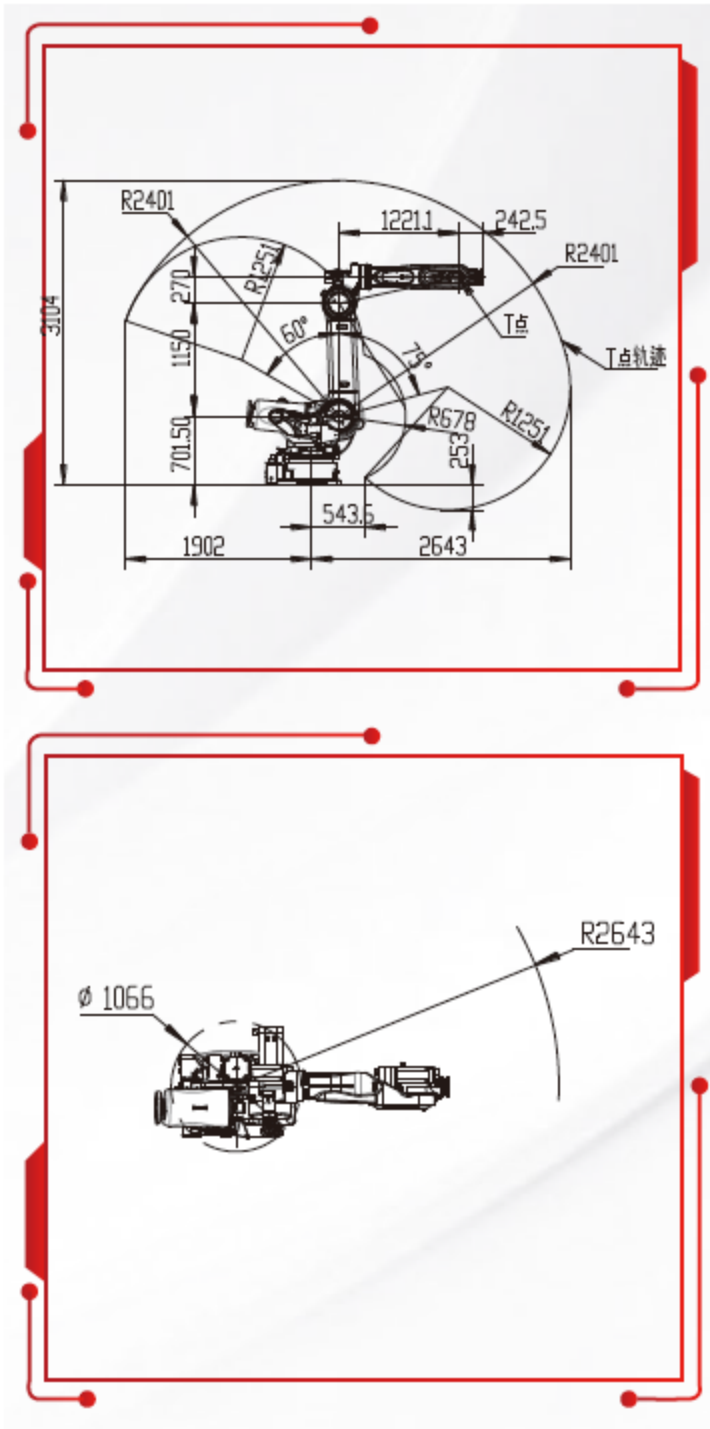
能够提供以点焊改良电缆手臂为代表的多种多样的可选配置，从而满足用户的各种要求。

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。

SF210-K2650 机器人性能参数表 SF210-K2650

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	64° /s
	J3轴	75° /s
	J4轴	132° /s
	J5轴	130° /s
	J6轴	202° /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210kg
重复精度		±0.3mm
机器人底座尺寸		750*520mm
机器人高度		2257.5mm
工作环境温度		0-45° C
机器人本体重量		1460KG
驱动方式		使用AC伺服电机驱动
环境湿度		95%RH以下（无结露）

SF210-K2650 机器人运动范围图



SF210-K2650 机器人外观及安装尺寸

