

高精度工业机器人

演示设备

SF50-K2178

演示特点

中型负载，适用范围广

全轴低功率输出，设备构成简易

修长的干扰轮廓、扩展的允许环境条件以及极小的占地面积确保了使用时以及工作单元和系统规划时具有最高的灵活性。

可置地式、壁挂式、吊装式摆放

## SF50-K2178 机器人性能参数

项目		应用场合 搬运、打磨、上下料
结构		垂直多关节型
关节数		6轴
放置方式		任意角度
最大动作 速度	J1轴	125° /s
	J2轴	125° /s
	J3轴	140° /s
	J4轴	200° /s
	J5轴	210° /s
	J6轴	290° /s
最大动作 范围	J1轴	±172°
	J2轴	+72° /-140°
	J3轴	+175° /-80°
	J4轴	±360°
	J5轴	±116°
	J6轴	±360°
最大活动半径		2178mm
手部最大负载		最大50kg
重复精度		±0.16mm
机器人底座尺寸		370*370mm
工作环境温度		0-45° C
机器人本体重量		610KG
驱动方式		使用AC伺服电机驱动
环境湿度		95%RH以下 (无结露)

SF50-K2178 机器人运动范围图



