



SV2-6045

六轴工业机器人是多关节，多自由度的机器人，动作灵活，结构紧凑，便于安装配置。稳定时间短，动态性能好，运动重复性高，本体采用内部走线，关节采用模块化设计及组装。维护方便，可有效替代2.5Kg以下的轻体力操作。

典型应用

- 上下料
- 物料搬运
- 部件组装
- 切断装置
- 传送带跟踪
- 视觉检验

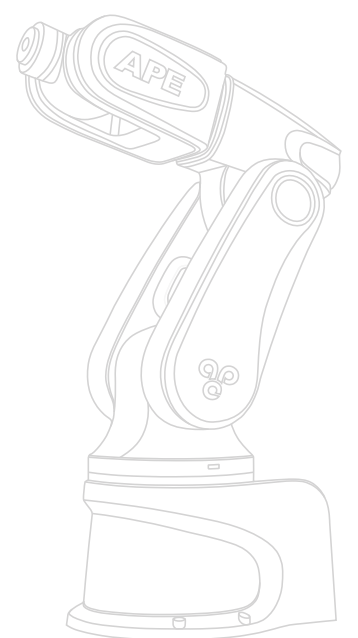
特点

- 紧凑轻量
作为APE目前最小的机器人，SV2-6045重量仅23kg，结构设计紧凑，几乎可安装在任何地方，比如工作站内部，机械设备上方，或生产线上其他机器人的近旁。
- 易于集成
该机器人的安装角度不受任何限制。机身表面光洁，便于清洗；空气管线与用户信号线缆从底脚至手腕全部嵌入机身内部，易于机器人集成。
- 快速，精准，敏捷
配备轻型铝合金马达，结构轻巧、功率强劲，可实现机器人高加速运行，在任何应用中都能确保优异的精准度与敏捷性。
- 造型美观
机械手本体具有精美的流线造型，塑造工业艺术品。

型号:

SV 2 - 6 045

工作半径(mm):
045:450
轴数: 6:6轴
负载: 2:2Kg
序列: SV



SV2-6045



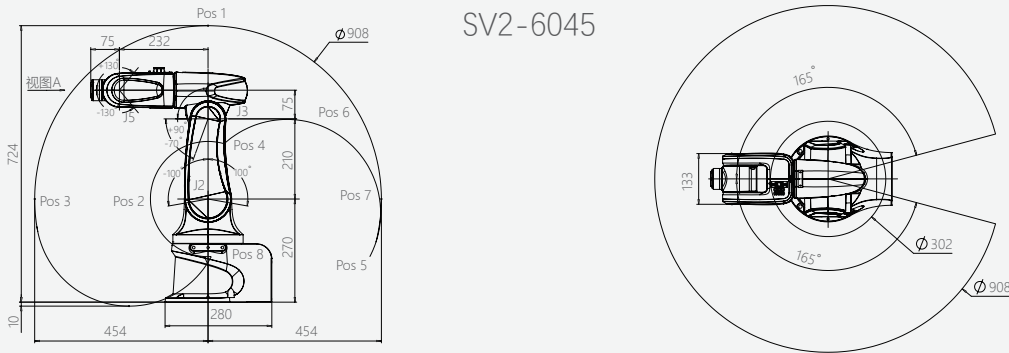
性能参数

项目		SV2-6045
安装方式		桌面、侧挂、倾斜、吊顶 ^{(*)1}
构型		垂直多关节型
驱动电机		交流伺服电机
负载	质量	1Kg
	额定质量	2.5Kg ^{(*)2}
	最大质量	
最大允许惯量	J4/J5	0.1Kg.m ²
	J6	0.05Kg.m ²
最大可达半径		454mm ^{(*)3}
工作空间	J1	+165~-165 deg
	J2	+100~-100 deg
	J3	+90~-70 deg
	J4	+160~-160 deg
	J5	+130~-130 deg
最大速度	J6	+360~-360 deg
	最大综合速度 ^{(*)4}	6 m/s
关节速度	J1	360 deg/s
	J2	300 deg/s
	J3	300 deg/s
	J4	540 deg/s
	J5	540 deg/s
标准循环时间 ^{(*)5}	J6	600 deg/s
		0.46 s
重复定位精度		±0.02 mm
本体重量(不包括线缆)		23 Kg
工作噪声		≤70 dB
用户电路		15 Pin(DB15)
用户气路		φ4mmx4
防护等级		IP20

*1:本规格表给出的指标为桌面式安装方式下的参考值，采用侧挂及吊顶安装方式下，机器人的工作空间、最大速度将有所不同；
*2:手腕朝下且±10°以内，最大负载为3Kg；
*3:指手腕中心点的最大可达半径；
*4:最大综合速度指机器人末端法兰面中心点的最大线速度，为计算值;最大关节速度根据不同负载会存在差异；
*5:标准循环时间是在水平300mm，垂直25mm下往返，额定负载时的最快时间。

运动范围

[单位: mm]



安装尺寸

[单位: mm]

