

ST3-4040 ST6-4050

ST6-4060 ST6-4070



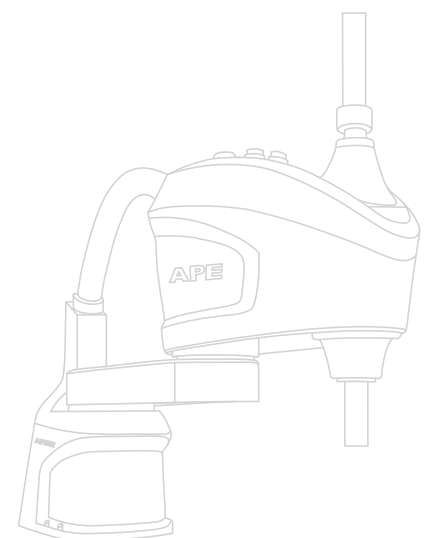
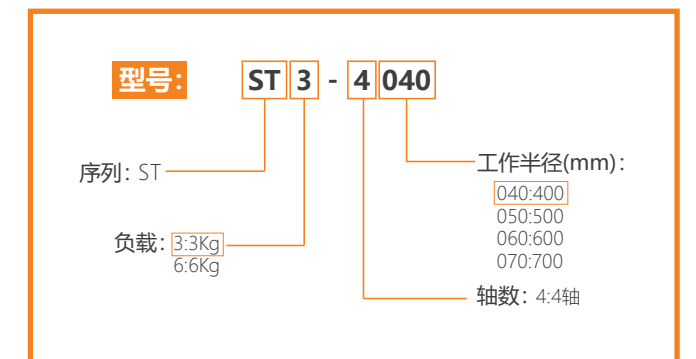
该系列工业机器人是多关节，多自由度的机器人，动作灵活，结构紧凑，便于安装配置。稳定时间短，动态性能好，运动重复性高，本体采用内部走线，关节采用模块化设计及组装。维护方便，可有效替代6Kg以下的轻体力操作。

典型应用

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

特点

- 高精度，准确快速识放物料
- 安装空间小，运行速度快
- 拥有较高的灵活性与通用性
- 可实现多种复杂运动
- 可与多台机械手同时协调工作



ST6-4050

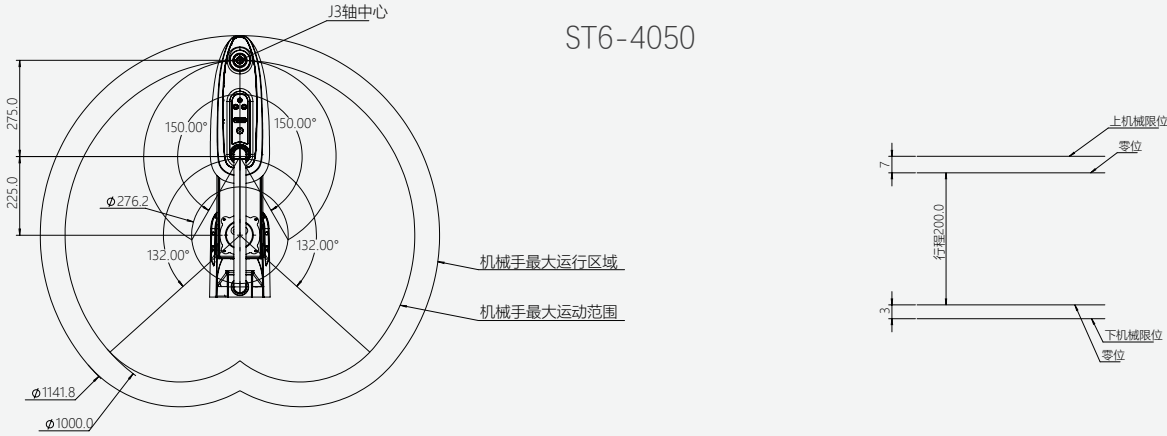


性能参数

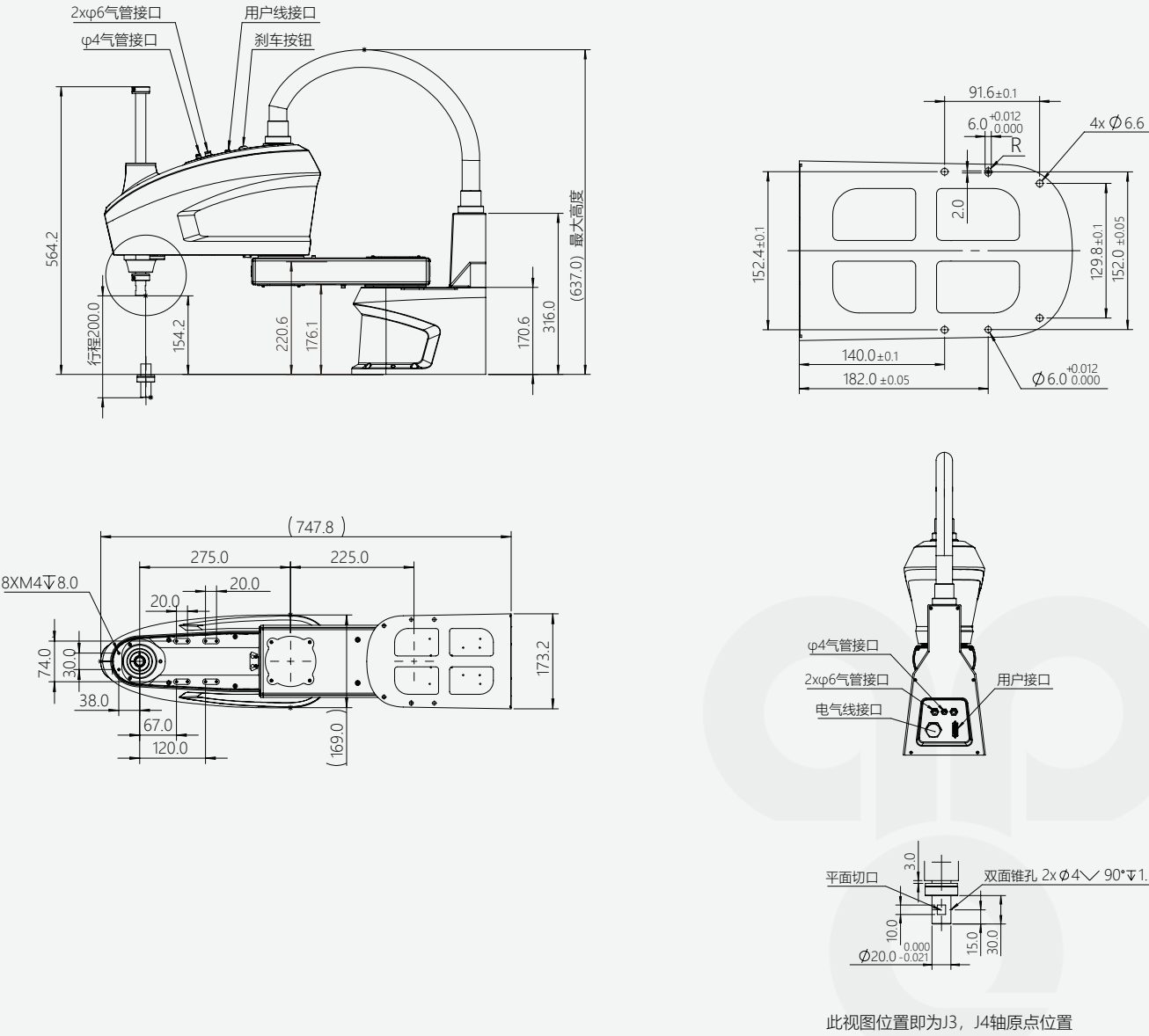
项目		ST6-4050
安装方式		桌面
构型		水平多关节型
动作自由度		4
驱动电机		交流伺服电机
负载	质量	额定质量 2Kg
		最大质量 6Kg
	J4允许惯量	额定惯量 0.011Kg.m²
		最大惯量 0.13Kg.m²
J3最大下压力		150N
各运动轴功率	J1	400W
	J2	200W
	J3	100W
	J4	100W
手臂长度	大臂	225mm
	二臂	275mm
最大可达半径		500mm
工作空间	J1	±122°
	J2	±145°
	J3	200mm
	J4	±720°
最大速度	J1+J2	6.8m/s
	J3	0.925m/s
	J4	1875deg/s
标准循环时间 *1		0.49s
重复定位精度	J1+J2	±0.02mm
	J3	±0.01mm
	J4	±0.01°
本体重量(不包括线缆)		22.5Kg
用户电路		15 Pin D-sub
用户气路		φ4mmx1, φ6mmx2
防护等级		IP20

*1:动作时间是在水平300mm，垂直25mm往返，额定负载时的最快时间。

运动范围



安装尺寸



此视图位置即为J3, J4轴原点位置