ST3-4040　ST6-4060
ST6-4050　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

型号： ST 3 - 4 040

- 序列：ST
- 负载：3:3Kg / 6:6Kg
- 工作半径(mm)：040:400 / 050:500 / 060:600 / 070:700
- 轴数：4:4轴

ST6-4060

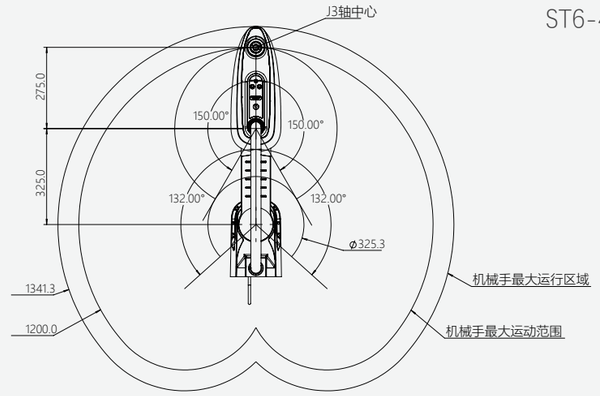
性能参数

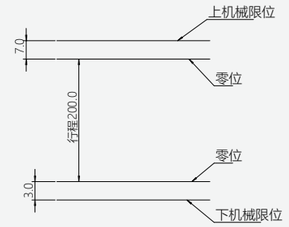
项目			ST6-4060
安装方式			桌面
构型			水平多关节型
动作自由度			4
驱动电机			交流伺服电机
负载	质量	额定质量	2Kg
		最大质量	6Kg
	J4允许惯量	额定惯量	0.011Kg.m²
		最大惯量	0.13Kg.m²
J3最大下压力			150N
各运动轴功率	J1		400W
	J2		200W
	J3		100W
	J4		100W
手臂长度	大臂		325mm
	二臂		275mm
最大可达半径			600mm
工作空间	J1		±132°
	J2		±150°
	J3		200mm
	J4		±720°
最大速度	J1+J2		6.8m/s
	J3		0.925m/s
	J4		1875deg/s
标准循环时间 *1			0.428 s
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)			23.5Kg
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

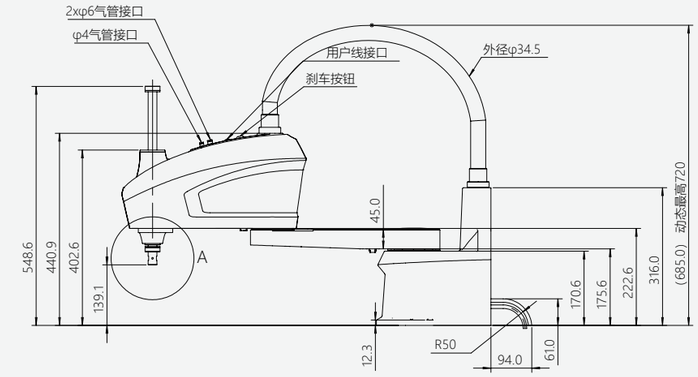
[单位：mm]

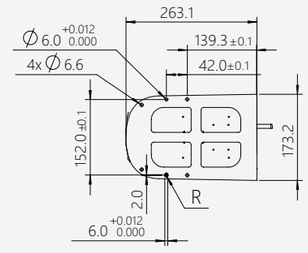


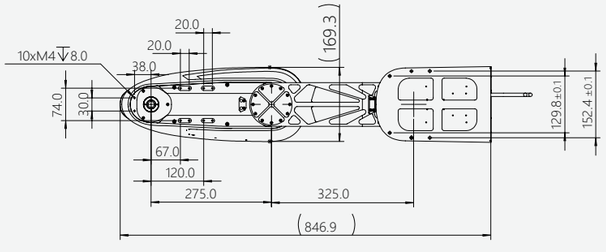


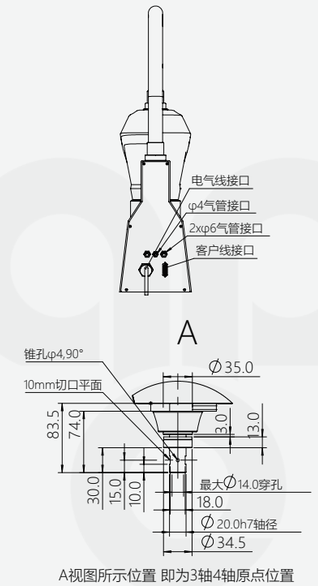
安装尺寸

[单位：mm]









A视图所示位置 即为3轴4轴原点位置