



SH3-4035

SH4-4055

吊装水平多关节机器人汇聚了 APE 公司先进技术，可以以高速度、高精度、高效率进行立体搬运、挑选、插入、排列、涂胶、装配等工作，并且 360° 无死角。

优秀的产品设计、高效的控制系统、便捷的人机交互，令生产效率大幅提升。

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

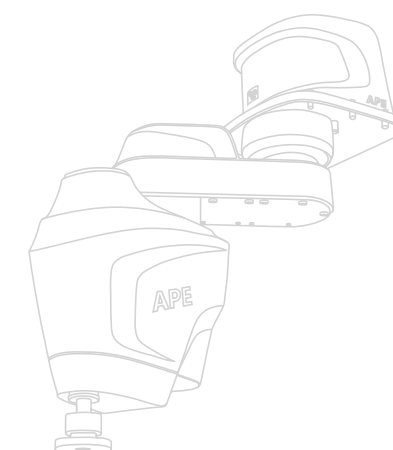
特点

· 紧凑轻量，性价比高
具有体积小、速度快、安装空间小等特点；拥有无可媲美的灵活性、通用性、性价比高可实现多种复杂运动；

· 快速，精准，敏捷
可做为高精度、快速拾放作业的机器人解决方案；可实现多种复杂运动；水平面360°无死角运行；

· 高刚性低惯性小包络
通过机械手臂体拓扑优化，实现了高刚性低惯性臂体；采用水平布线的方式，极大降低了机械手包络空间，方便客户系统布局及使用；

· 高刚性低惯性小包络
机械手本体具有精美的流线造型，塑造工业艺术品；350mm与550mm 臂展两款主打产品。



SH3-4035/SH4-4055



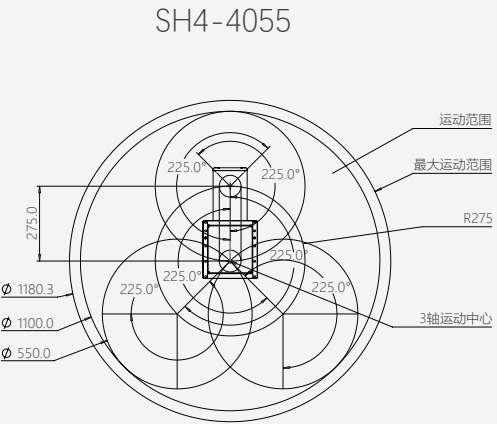
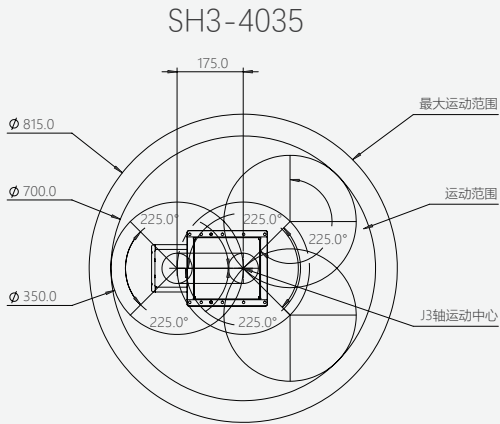
性能参数

项目			SH3-4035	SH4-4055
安装方式			吊顶	
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	1Kg	1Kg
		最大质量	3Kg	4Kg
	J4允许惯量	额定惯量	0.005Kg.m²	0.005Kg.m²
		最大惯量	0.05Kg.m²	0.05Kg.m²
J3最大下压力			150N	
各运动轴功率	J1		400W	400W
	J2		200W	400W
	J3		200W	200W
	J4		100W	100W
手臂长度	大臂		175mm	275mm
	二臂		175mm	275mm
最大可达半径			350mm	550mm
工作空间	J1		±225°	±225°
	J2		±225°	±225°
	J3		130mm	130mm
	J4		±720°	±720°
最大速度	J1+J2		6m/s	7.2m/s
	J3		0.92m/s	0.925m/s
	J4		2500deg/s	1875deg/s
标准循环时间 *1			0.484 s	0.538 s
重复定位精度	J1+J2		±0.01mm	±0.015mm
	J3		±0.01mm	±0.01mm
	J4		±0.01°	±0.01°
本体重量(不包括线缆)			21.5Kg	24.5Kg
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。

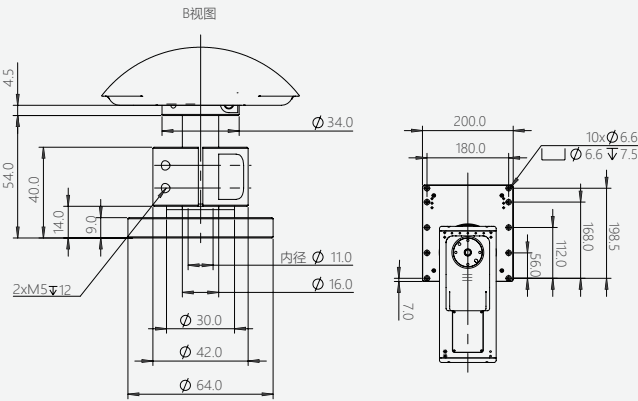
运动范围

[单位: mm]

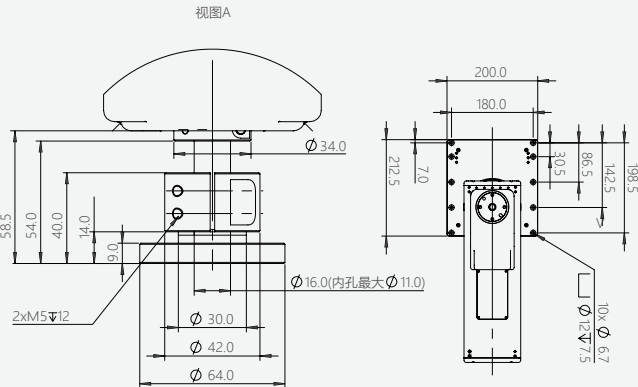
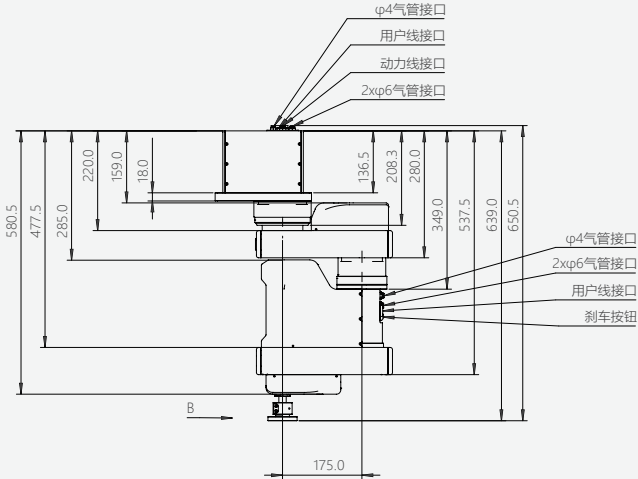
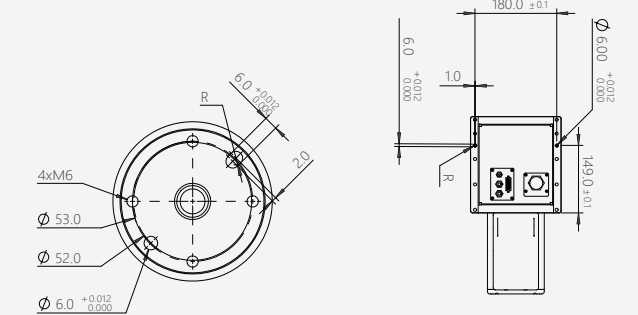


安装尺寸

[单位: mm]



B视图所示位置即为J3轴，J4轴原点位置



视图A位置即为J3，J4轴原点位置

