## ST3-4040 ST6-4060 ST6-4050 ST6-4070



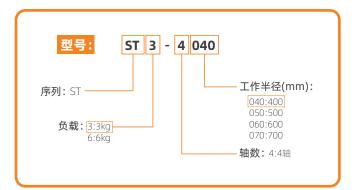
该系列工业机器人是多关节,多自由度的机器人 ,动作灵活,结构紧凑,便于安装配置。 稳定时间短,动态性能好,运动重复性高,本体 采用内部走线,关节采用模块化设计及组装。 维护方便,可有效替代6Kg以下的轻体力操作。

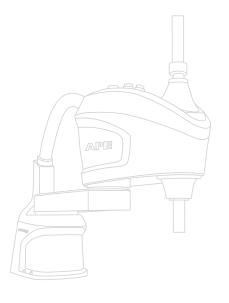
## 典型应用

- 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





水平SCARA机器人

水平SCARA机器人

ST3-4040



## 性能参数

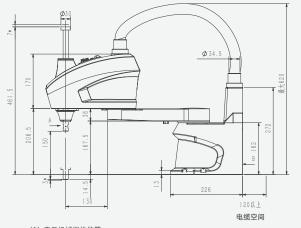
项目			ST3-4040
安装方式			桌面
构型			水平多关节型
动作自由度	作自由度		4
驱动电机			交流伺服电机
负载	质量	额定质量	1kg
		最大质量	3kg
	J4允许惯量	额定惯量	0.006kg.m²
		最大惯量	0.06kg.m <sup>2</sup>
J3最大下压力			150N
各运动轴功率	J1		200W
	J2		100W
	J3		100W
	J4		100W
手臂长度	大臂		225mm
	二臂		175mm
最大可达半径			400mm
工作空间	J1		±132°
	J2		±150°
	J3		150mm
	J4		±720°
最大速度	J1+J2		6000mm/s
	J3		925mm/s
	J4		2500°/s
标准循环时间*1			0.517 s
重复定位精度	J1+J2		±0.01mm
	J3		±0.01mm
	J4		±0.01°
本体重量(不包括线缆)			14.5kg
用户电路			15 Pin D-sub
用户气路			ф4mmx1, ф6mmx2
防护等级			IP20

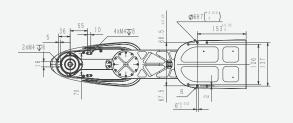
\*1:动作时间是在水平300mm,垂直25mm往返,额定负载时的最快时间。

运动范围

ST3-4040 最大空间 动作区域

安装尺寸





(\*) 表示机械挡块位置

