

ST3-4040

ST6-4050

ST6-4060

ST6-4070



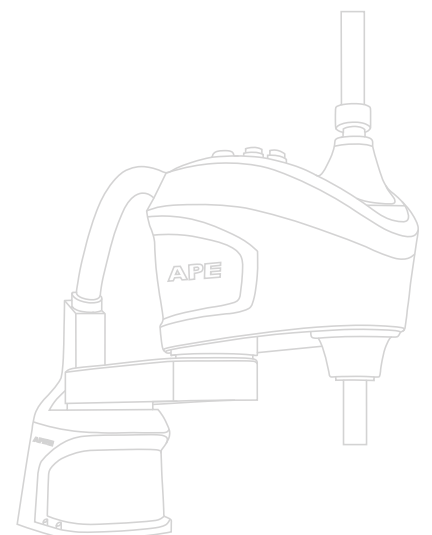
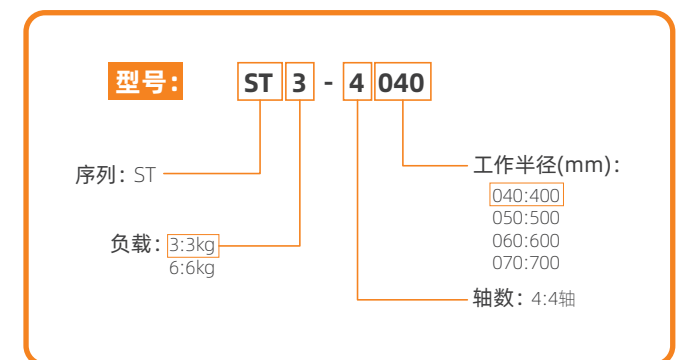
该系列工业机器人是多关节，多自由度的机器人，动作灵活，结构紧凑，便于安装配置。稳定时间短，动态性能好，运动重复性高，本体采用内部走线，关节采用模块化设计及组装。维护方便，可有效替代6Kg以下的轻体力操作。

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



A photograph of the APE 3000 robotic arm. The arm is primarily grey with orange accents on the upper section and the gripper. The brand name 'APE' is printed in white on the grey upper body. A black flexible cable runs from the top of the arm. The gripper is positioned at the end of the arm, and a vertical rod extends from the top.

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.m ²
		最大惯量	0.13kg.m ²
J3最大下压力		150 N	
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	6100mm/s	
	J3	925mm/s	
	J4	1875°/s	
标准循环时间 *1		0.492 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)		22.5kg	
用户电路		15 Pin D-sub	
用户气路		φ4mmx1, φ6mmx2	
防护等级		IP20	

•

[illegible][illegible]

• PAGE 08