



# 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

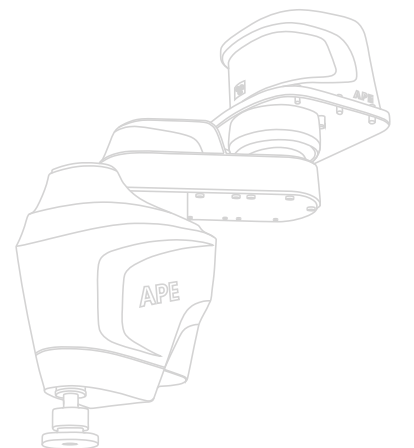
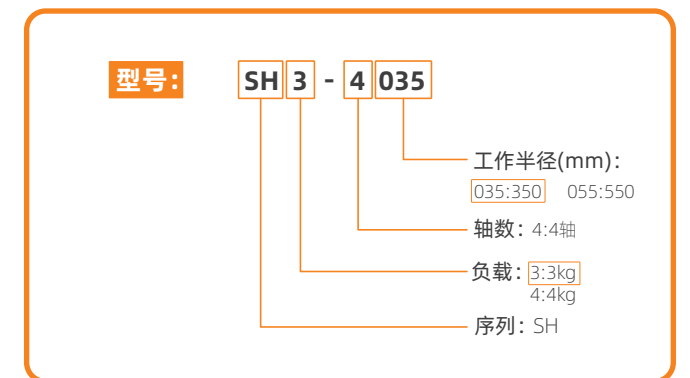
### 特点

· 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



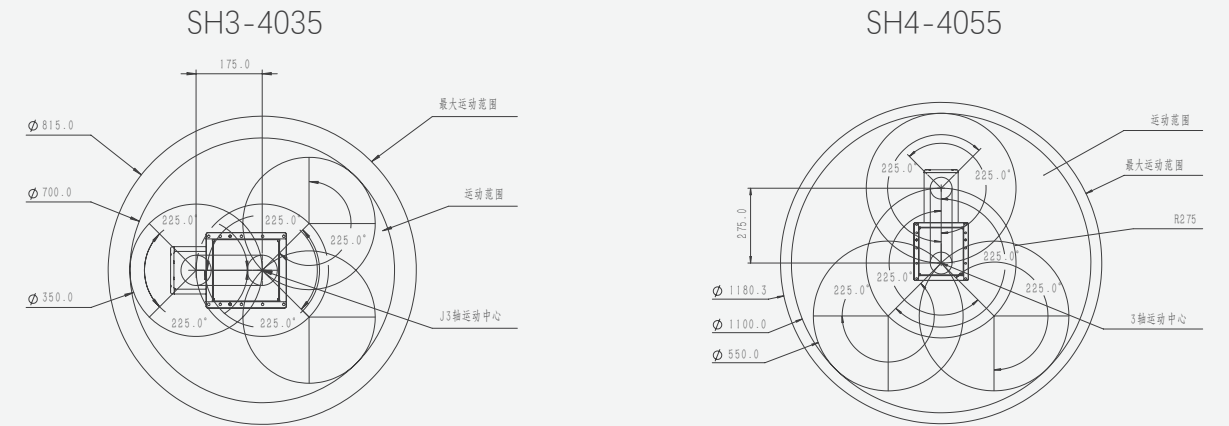
## 性能参数

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
		最大质量	3kg
	J4允许惯量	额定惯量	0.005kg.m <sup>2</sup>
		最大惯量	0.05kg.m <sup>2</sup>
J3最大下压力		150N	
各运动轴功率	J1	400W	
	J2	200W	
	J3	200W	
	J4	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°	
	J2	±225°	
	J3	130mm	
	J4	±720°	
最大速度	J1+J2	6000mm/s	7200mm/s
	J3	1100mm/s	
	J4	2500°/s	
	标准循环时间 <sup>*1</sup>	0.484 s	0.538 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)	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]

