

SV4-6058



APE Robotics

- 动作灵活，结构紧凑
- 稳定时间短，动态性能好，运动重复性高
- 快速、精准、敏捷
- 造型美观，具有精美的流线造型

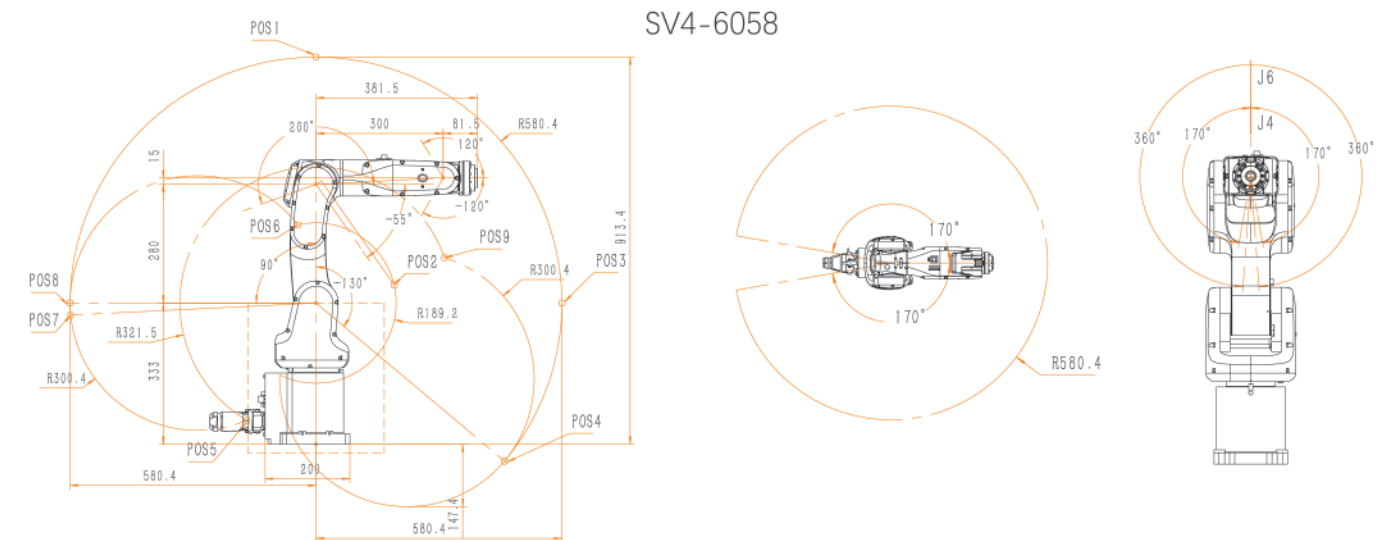
应用：

- 上下料
- 物料搬运
- 传送带跟踪
- 部件组装
- 视觉校验



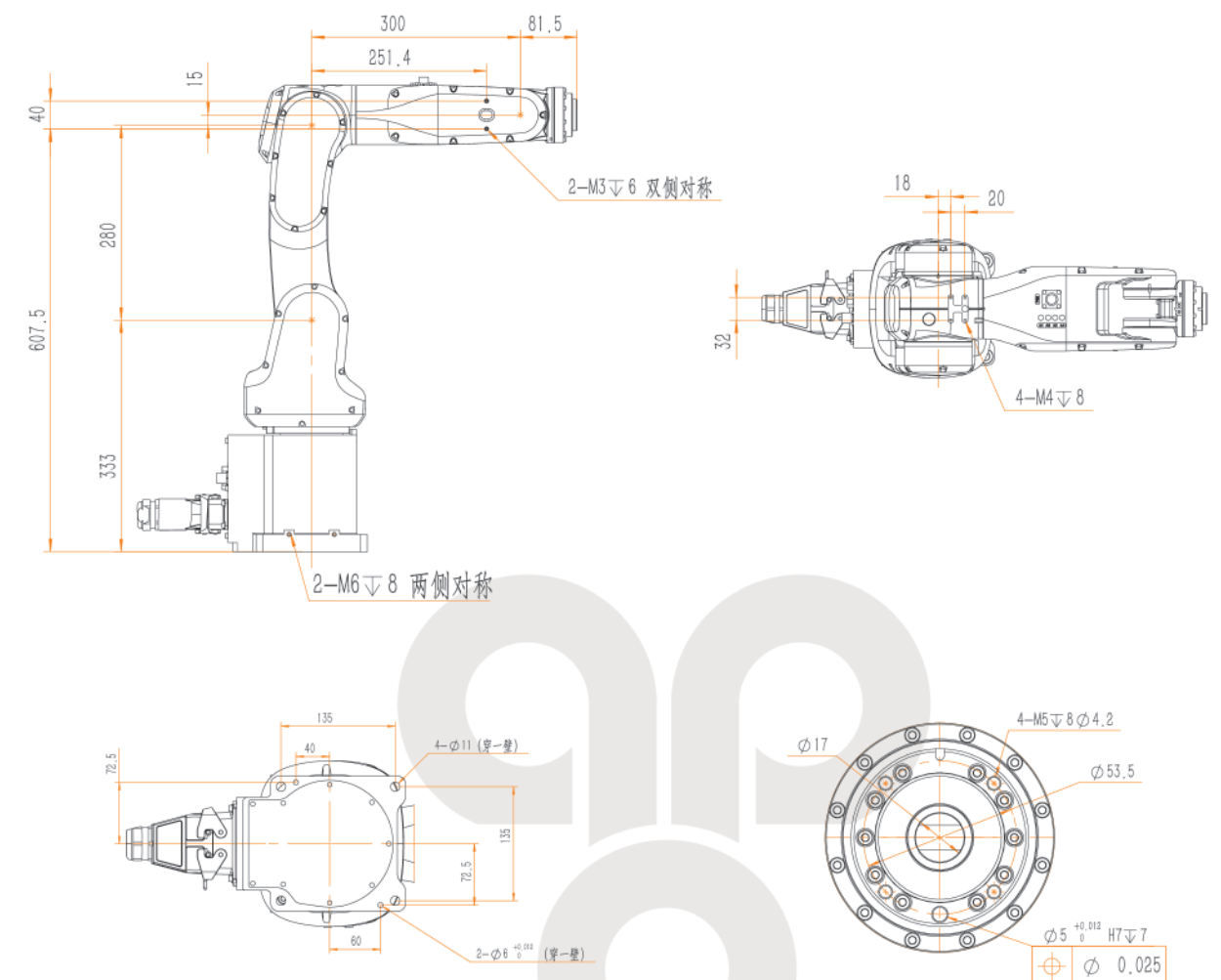
工作空间

[单位：mm]



规格尺寸

[单位：mm]



性能参数

项目		SV4-6058
安装方式		桌面、吊顶 ^(*)
构型		垂直多关节型
驱动电机		交流伺服电机
负载	质量	4 kg
		最大允许惯量
		J4/J5: 0.2 kg.m ² J6: 0.08 kg.m ²
最大可达半径		580 mm ^(**)
运动范围	J1	+170~-170°
	J2	-130~+90°
	J3	-55~+200°
	J4	+170~-170°
	J5	+120~-120°
	J6	+360~-360°
关节速度	J1	450°/s
	J2	318°/s
	J3	288°/s
	J4	550°/s
	J5	450°/s
	J6	612°/s
重复定位精度		±0.02 mm
本体重量(不包括线缆)		约 22 kg
作业温度		0°C~+40°C
储藏温度		-10°C~+55°C
防护等级		IP67
集成气源		4-φ4气管 (5bar)
集成信号源		8路信号 (30V, 0.5A)



*1:本规格表给出的指标为桌面式安装方式下的参考值，采用侧挂及吊顶安装方式下，机器人的工作空间、最大速度将有所不同；

*2:指手腕中心点的最大可达半径；