SF PRENTIC 系列 | 桌面机器人

型号：SF8-K950

超紧凑型SF PRENTIC 系列是小巧灵活的桌面机器人，强大、快速、高效，无论再小零件都可实现极其精准和敏捷。

SF PRENTIC 最大负载重量达到8公斤,臂展达到 950 毫米。伴随着SF PRENTIC系列的推出，我们为低于 8 公斤桌面级别机器人重新定义新的标杆。

SF PRENTIC 系列产非常适合在狭小的空间应用3C、搬运、喷涂、焊接、取件/包装和组装/分装。这款桌面级机器人为追求性能和产量而量身打造。

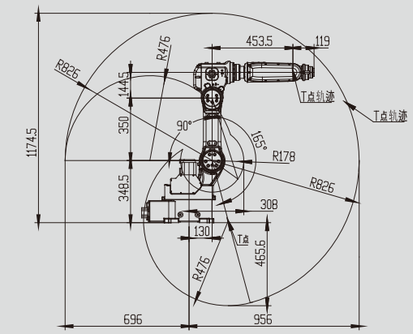
市场应用

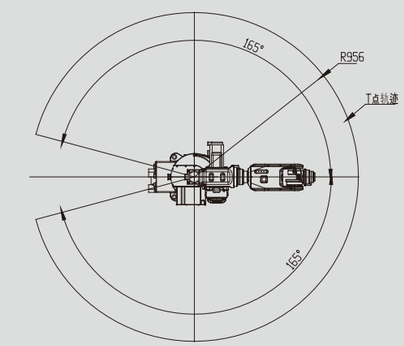
3C　搬运　喷涂　弧焊　取件包装　组装分装

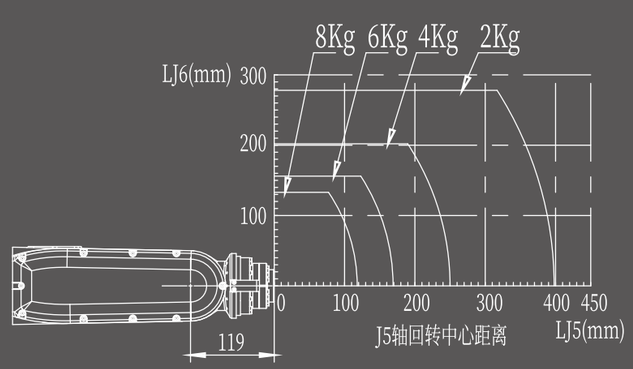
SF8-K950机器人性能参数表

型号		SF8-K950
结构类型		垂直多关节型
关节轴数		6轴
最大活动半径		950mm
手部最大负载		8kg
重复定位精度		±0.05mm
驱动方式		使用AC伺服电机驱动
最大动作速度	J1轴	230° /s
	J2轴	230° /s
	J3轴	200° /s
	J4轴	240° /s
	J5轴	400° /s
	J6轴	600° /s
最大动作范围	J1轴	±165°
	J2轴	+90° /-160°
	J3轴	+148° /-89°
	J4轴	±180°
	J5轴	±119°
	J6轴	±360°
最大容许扭矩	J4轴	15.6N.M
	J5轴	15.6N.M
	J6轴	8.5N.M
容许惯性力矩	J4轴	0.43kg.m2
	J5轴	0.43kg.m2
	J6轴	0.13kg.m2
防护等级		IP65
安装环境	温度	0°C - 45°C
	湿度	95%RH以下（无结露）
	震动	4.9m/s2以下
	其他	切勿有腐蚀性及引火性气体,液体, 远离电气噪音源
底座尺寸		280*362mm
本体高度		905.5mm
本体重量		56KG
放置方式		任意角度
电源容量		1.5kVA

SF8-K950机器人运动范围图

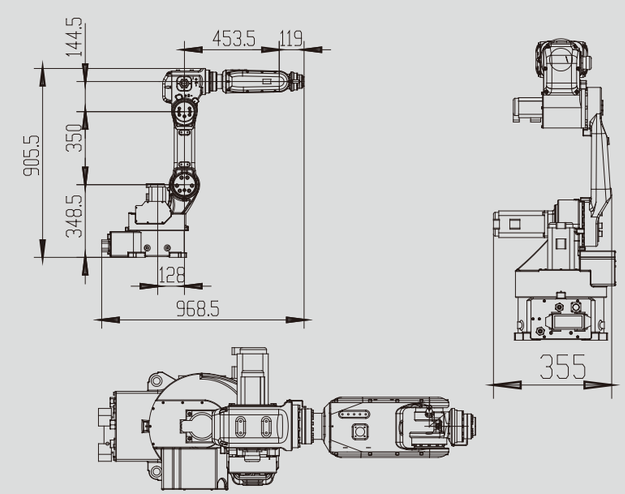




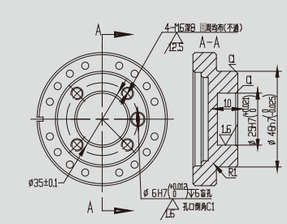
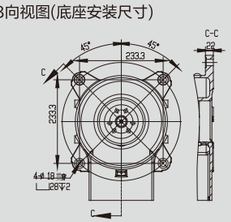


SF8-K950 手腕负荷扭矩图
注:使用时负荷重心点应在手腕扭矩图范围内

SF8-K950机器人外观及安装尺寸



A向视图(末端法兰安装尺寸)



B向视图(底座安装尺寸)