SF ARC 系列 | 焊接机器人

型号：SF6-C1400P

在工业弧焊领域里，SF　ARC是您更强的伙伴，创新科技的中空机械手腕（Hollow Wrist），可确保极短的运动周期和更高精度的轨迹运行。

SF ARC 能够以极高的轨迹精度和速度进行工作，拥有着令人信服是更高的精度和更佳的性能，易于维护保养的特点可以最大程度降低后续成本。

SF　ARC产品系列下的工业机器人针对弧焊、切割、搬运、机床上下料、取件/包装、组装/分装有着更佳的性能和更高的功率密度，能够以更低的成本实现更大的经济效益。

X 系列（SF6-C1400X&SF6-C2080X）通过精细分级和更高的核心运算，使得最大运行速度突破至 700 °/s；不同距离的加减速切换使用技术，让设备速度无论长距离还是短距离拥有稳定快速的高效表现，以获得更高的效率和经济效益。

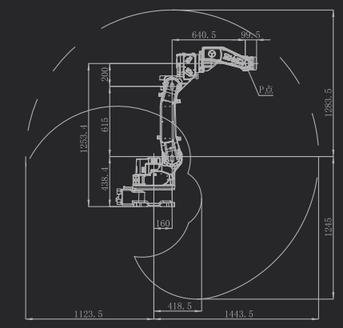
市场应用

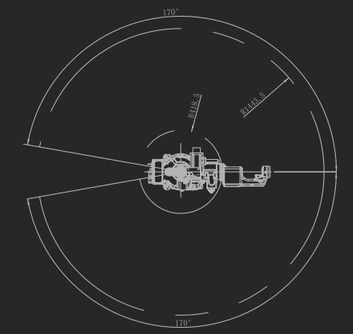
弧焊　切割　搬运　机床上下料　取件包装　组装分装

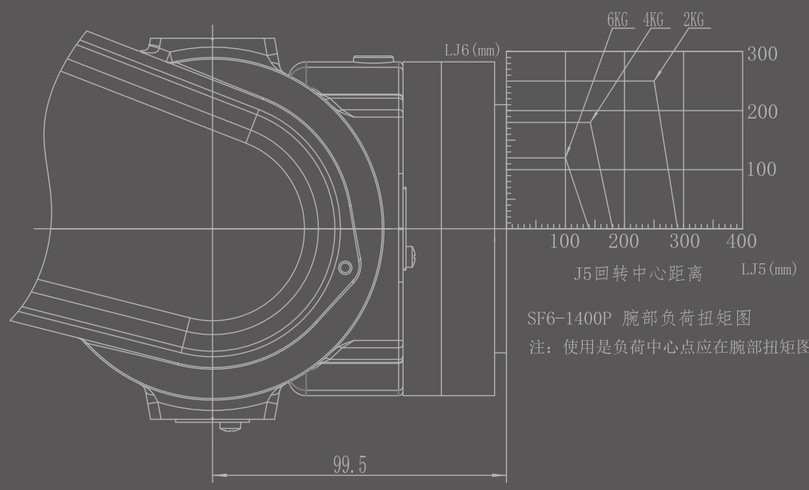
SF6-C1400P机器人性能参数表

型号		SF6-C1400P
结构类型		垂直多关节型
关节轴数		6轴
最大活动半径		1440mm
手部最大负载		6kg
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	166° /s
	J2轴	166° /s
	J3轴	158° /s
	J4轴	354° /s
	J5轴	330° /s
	J6轴	620° /s
最大动作范围	J1轴	±170°
	J2轴	+90° /-155°
	J3轴	+155° /-86°
	J4轴	±155°
	J5轴	+134° /-132°
	J6轴	±220°
最大容许扭矩	J4轴	10N.M
	J5轴	10N.M
	J6轴	5.5N.M
容许惯性力矩	J4轴	0.28kg.m2
	J5轴	0.28kg.m2
	J6轴	0.06kg.m2
防护等级		IP 65
安装环境	温度	0℃ - 45℃
	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		355*355mm
本体高度		1375mm
本体重量		150KG
放置方式		任意角度
电源容量		3.5kVA

SF6-C1400P机器人运动范围图



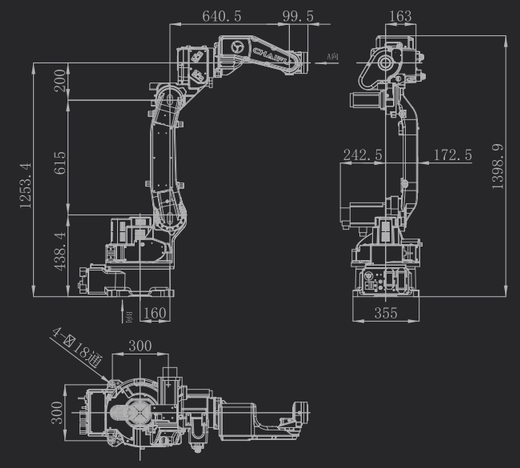




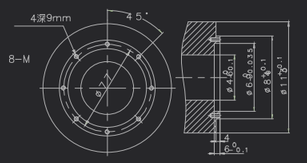
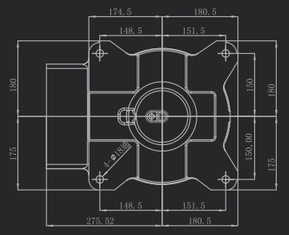
SF6-1400P 腕部负荷扭矩图

注：使用是负荷中心点应在腕部扭矩图内

SF6-C1400P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）