所有四轴机器人型号后面都加PA，六轴机器人不加

LOTIC 系列 | 低负载机器人

型号：SF10 - C1650

LOTIC是低负载工业机器人系列，专为搬运小型物件而量身定制，拥有极佳的性能和灵活性，在任何时候都从容不迫。

通过广泛的产品做出经济高效的选择，LOTIC是您不可或缺的帮手，通过精细细分的1651mm最大活动半径，您可以精准地确定实际所需的机器人，在拥有极佳的性能和稳定同时只需支付更少的投资和能源成本。

LOTIC所有系列均采用了LIKEPRECISION技术，更高精度的关节部位减速器RV减速器（Rotate Vector Reducer），即使在高速作业状态下，机器人也能够充分发挥其优势。

市场应用

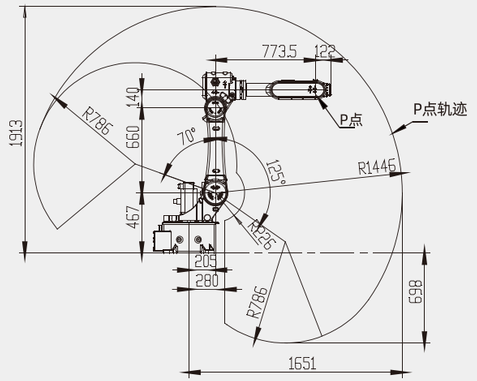
搬运　机床上下料　装配　组装分装　码垛

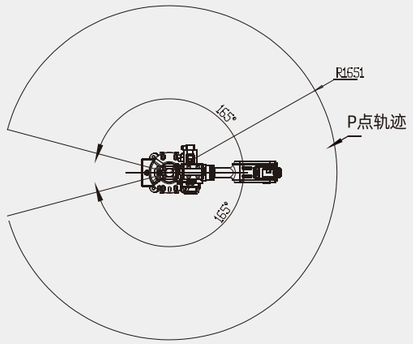
打磨　喷涂　喷釉　涂胶　取件包装　冲压

SF10-C1650 机器人性能参数表

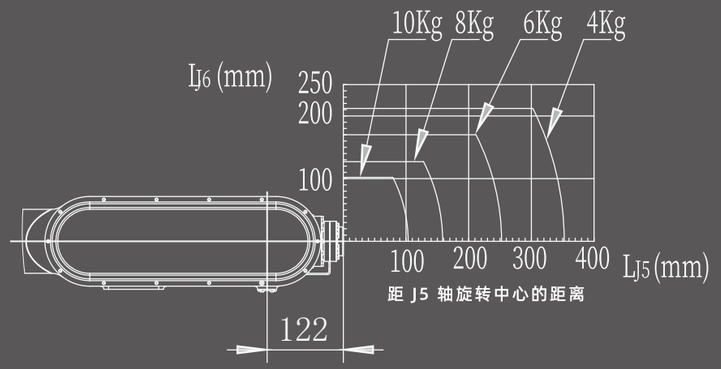
型号		SF10 - C1650
结构类型		垂直多关节型
关节轴数		6
最大活动半径		1651mm
手部最大负载		10kg
重复定位精度		±0.05mm
驱动方式		使用AC伺服电机驱动
最大动作速度	J1 轴	150°/s
	J2 轴	160°/s
	J3 轴	148°/s
	J4 轴	300°/s
	J5 轴	300°/s
	J6 轴	500°/s
最大动作范围	J1 轴	±165°
	J2 轴	+75°/-125°
	J3 轴	+145°/-75°
	J4 轴	±178°
	J5 轴	±125°
	J6 轴	±720°
最大容许扭矩	J4 轴	22N·m
	J5 轴	22N·m
	J6 轴	10N·m
容许惯性力矩	J4 轴	1kg·m²
	J5 轴	1kg·m²
	J6 轴	0.2kg·m²
防护等级		IP 65
安装环境	温度	0℃-45℃
	湿度	95%RH以下(无结露)
	振动	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		384*384mm
本体高度		1407mm
本体重量		196KG
放置方式		任意角度
电源容量		2.5kVA

SF10 - C1650 机器人运动范围图

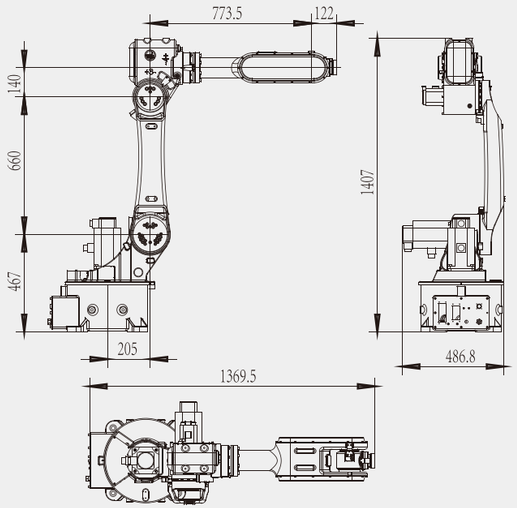




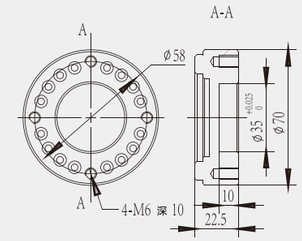
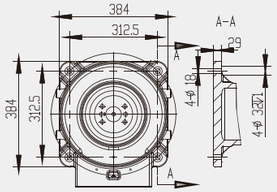
SF10-C1650 手腕负荷扭矩图



SF10 - C1650 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）