所有四轴机器人型号后面都加PA，六轴机器人不加




## LOTIC 系列丨低负载机器人

**型号：SF10 - K2032**

**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2032mm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

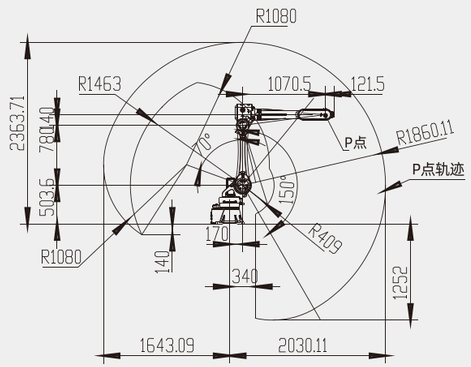
搬运　机床上下料　装配　组装分装　码垛

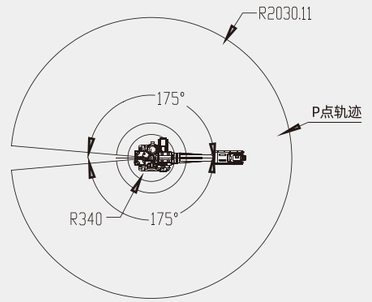
打磨　喷涂　喷釉　涂胶　取件包装　冲压

### SF10-K2032 机器人性能参数表

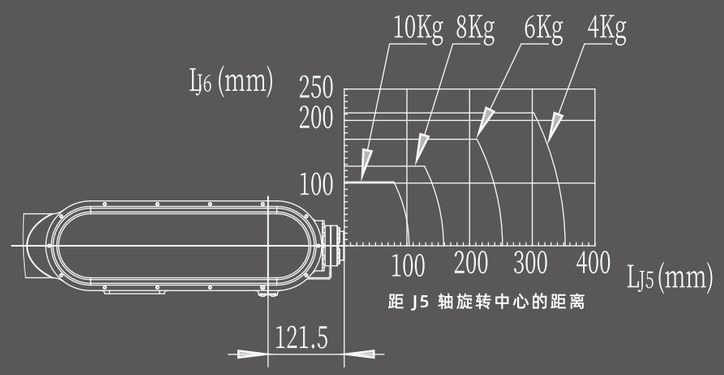
| | | |
|---|---|---|
| 型号 | | SF10 - K2032 |
| 结构类型 | | 垂直多关节型 |
| 关节轴数 | | 6 |
| 最大活动半径 | | 2032mm |
| 手部最大负载 | | 10kg |
| 重复定位精度 | | ±0.05mm |
| 驱动方式 | | 使用AC伺服电机驱动 |
| 最大动作速度 | J1 轴 | 135°/s |
| | J2 轴 | 135°/s |
| | J3 轴 | 135°/s |
| | J4 轴 | 300°/s |
| | J5 轴 | 300°/s |
| | J6 轴 | 500°/s |
| 最大动作范围 | J1 轴 | ±175° |
| | J2 轴 | +68°/-150° |
| | J3 轴 | +150°/-75° |
| | J4 轴 | ±178° |
| | J5 轴 | +135/-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 | | 370*370mm |
| 本体高度 | | 1560mm |
| 本体重量 | | 208KG |
| 放置方式 | | 任意角度 |
| 电源容量 | | 3.25kVA |

### SF10 - K2032 机器人运动范围图

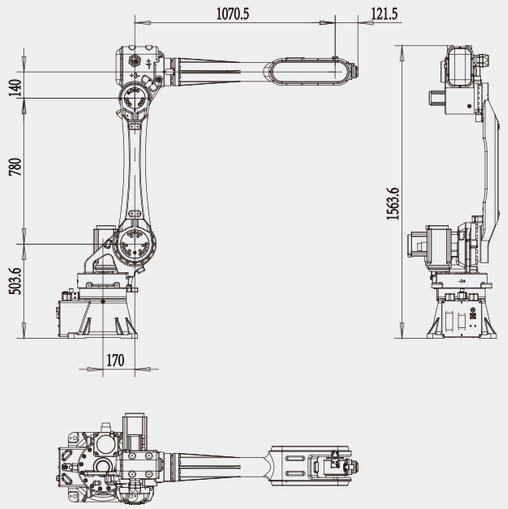


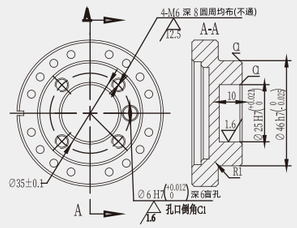

### SF10-K2032 手腕负荷扭矩图




### SF10 - K2032 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）

