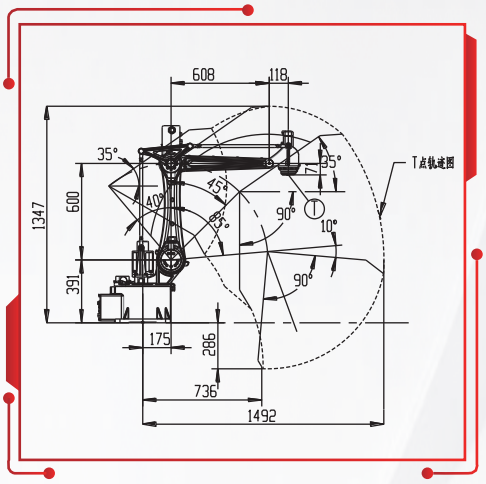
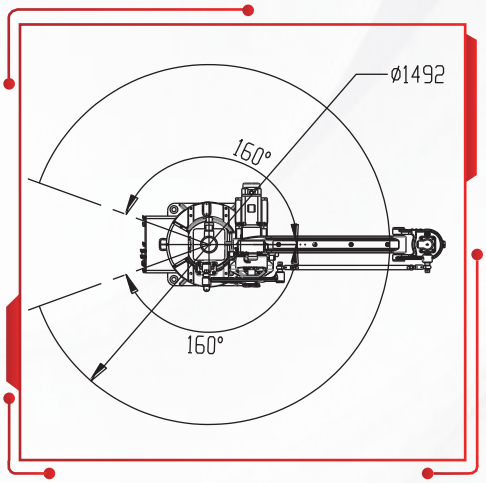
SF8-K1400机器人性能参数表

项目		应用场合 码垛、冲压搬运 上下料
结构		多关节型
关节数		4轴
放置方式		任意角度
最大动作速度	J1轴	150° /s
	J2轴	148° /s
	J3轴	195° /s
	J4轴	265° /s
最大动作范围	J1轴	±160°
	J2轴	+40° /−85°
	J3轴	+35° /−70°
	J4轴	±360°
最大活动半径		1492mm
手部最大负载		最大8kg
重复精度		±0.07mm
机器人底座尺寸		342*342mm
机器人高度		1200mm
工作环境温度		0−45° C
机器人本体重量		132KG
驱动方式		使用AC伺服电机驱动
环境湿度		95%RH以下（无结露）

SF8-K1400机器人运动范围图





SF8-K1400机器人外观及安装尺寸

