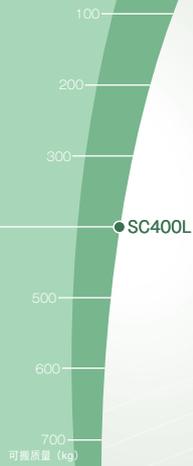


可长距离搬运重物的大力金刚机器人

SC400L

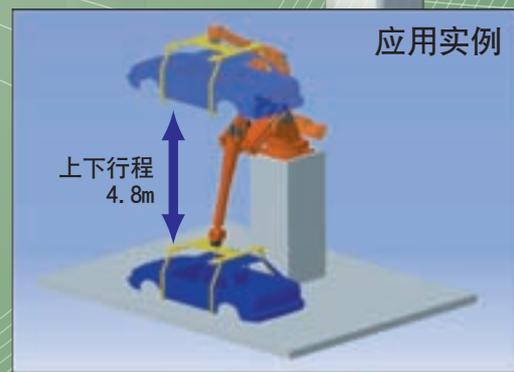


可搬运重量 400kg

- 可搬运重量范围大，过去难以搬运的大体积超重物体，也可应对自如

充足的上下行程 4.8m

- 由于拥有可达距离长等特点，对于要求提升到中2层的搬运线等用途尤其适用
- 可实现灵活的生产线配置



SC400L

◆ 本体规格

项目		规格	
机器人类型号		SC400L-01	
结构		关节形	
自由度		6	
驱动方式		AC伺服方式	
最大动作范围	臂	J1 旋回	±2.62rad(±150°)
		J2 上下	+1.83 ~ -0.44rad(+105° ~ -25°)
		J3 前后	+2.09 ~ -0.44rad(+120° ~ -25°)
	手腕	J4 回转2	±5.24rad(±300°)
		J5 弯曲	±2.09rad(±120°)
		J6 回转1	±6.28rad(±360°)
最大速度	臂	J1 旋回	1.40rad/s(80°/s)
		J2 上下	1.40rad/s(80°/s)
		J3 前后	1.40rad/s(80°/s)
	手腕	J4 回转2	1.57rad/s(90°/s)
		J5 弯曲	1.57rad/s(90°/s)
		J6 回转1	2.53rad/s(145°/s)
可搬质量※1	手腕部	400kg	
	第1旋臂	10kg ^{※2}	
	J3轴上部	30kg ^{※1}	
容许静负荷扭矩	J4 回转2	1960N·m	
	J5 弯曲	1960N·m	
	J6 回转1	980N·m	
容许最大惯性力矩※2	J4 回转2	200kg·m ²	
	J5 弯曲	200kg·m ²	
	J6 回转1	147kg·m ²	
位置反复精度※3		±0.5mm	
周围温度		0~45℃	
周围湿度		20~85%RH (无结露)	
振动值		0.5G 以下	
设置条件		架上安装	
本体质量		3800kg	

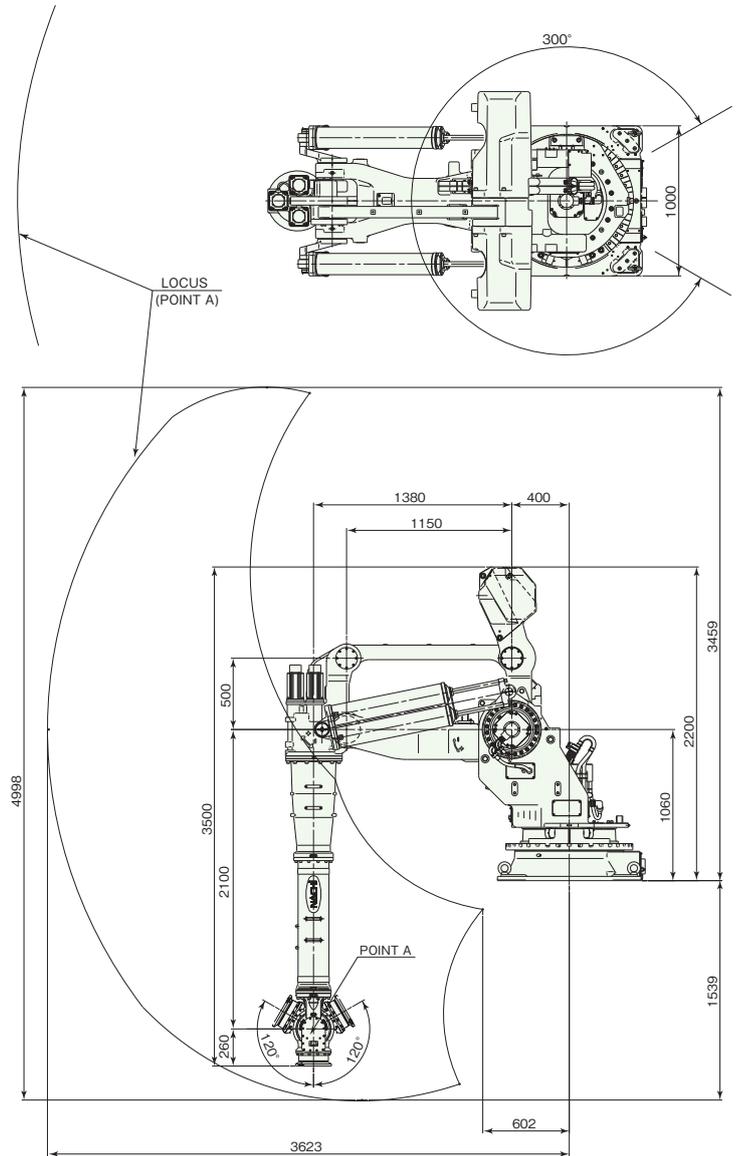
1[rad] = 180/π[°], 1[N·m] = 1/9.8[kgf·m]

※1: 第1手臂部负荷根据安装位置、手腕负荷重量而变化。

※2: 手腕容许惯性力矩因手腕负荷条件而不同, 请注意。

※3: 以JIS B 8432为依据。

◆ 外形尺寸及动作范围



●本产品的额定功率、规格、外部尺寸等如需改良而变更, 恕不另行通告。

●如果本产品的最后使用者与军事相关, 或用于兵器等的制造, 可能成为“外汇及国际贸易管理法”规定的出口限制的对象。出口时, 请进行充分的审查和办理所需的出口手续。

那智不二越(上海)贸易有限公司

上海市普陀区丹巴路98弄7号 龙裕财富中心11层 邮编200062
电话: 021-6915-2200 传真: 021-6915-5427

NACHI-FUJIKOSHI CORP.

Tokyo Head Office
Shiodome Sumitomo Bldg. 17F 1-9-2 Higashi-shinbashi, Minato-ku, Tokyo 105-0021, JAPAN
Tel: +81-(0)3-5568-5245 Fax: +81-(0)3-5568-5236

Toyama Head Office
1-1-1 Fujikoshi-Honmachi, Toyama 930-8511, JAPAN
Tel: +81-(0)76-423-5111 Fax: +81-(0)76-493-5211

CATALOG NO. R7314C-2

2012.05.X-ABE-ABE.S