

世界领先的速度

SRA100/166/210/166L/120EL



SRA100/166/210/166L/120EL

◆ 本体规格

项目			规格					
机器人型号			SRA100	SRA166	SRA210	SRA166L	SRA120EL	
结构			关节形					
关节数			6					
驱动方式			AC伺服方式					
最大动作范围 (rad[°])	臂	J1 旋回	±3.14[±180]					
		J2 前后	+1.05~-1.40[+60~-80]					
		J3 上下		-2.62~-2.5 150~-146		+2.62~-2.33 [+150~-133.4]	+2.62~-2.23 [+150~-127.7]	
	手腕	J4 旋转2	±6.28[±360]					
		J5 弯曲	±2.36 [±135]		±2.27 [±130]	±2.36 [±135]		
		J6 旋转1		<u>±</u>	±6.28[±360]			
最大速度 (rad/s[°/s])	臂	J1 旋回	2.37[136]	2.18[125]		2.01[115]		
		J2 前后	2.36[135]	2.01[115]		1.83[105]		
		J3 上下	2.36[135]	2.11[121]	1.97[113]			
	手腕	J4 旋转2	4.19[240]	3.14[180]	2.44[140]			
		J5 弯曲	4.07[233]	3.02[173]	2.32[133]	3.02[173]		
		J6 旋转1	6.31 [351]	4.54[260)	3.49[200]	4.54[260]		
可搬质量(kg) 手腕部 手臂上*1		100	166	210	166	120		
		手臂上**1	45(最大90)					
容许静负荷扭矩 (N·m)		J4 旋转2	580	951	1337	951	687	
		J5 弯曲	580	951	1337	951	687	
		J6 旋转1	290	490	720	490	353	
容许最大 惯性力矩 ^{**2} (kg·m²)		J4 旋转2	60	88.9	141.1	88.9	60	
		J5 弯曲	60	88.9	141.1	88.9	60	
		J6 旋转1	30	45	79	45	30	
最大工作半径(mm)			2654		2674	2951	3099	
位置反复精度**3(mm)			±0.1 ±0.15					
周围温度(℃)			0~45					
设置条件			地面安装、标高 海拔 1000m以下					
本体质量(kg)			960		990	980	985	

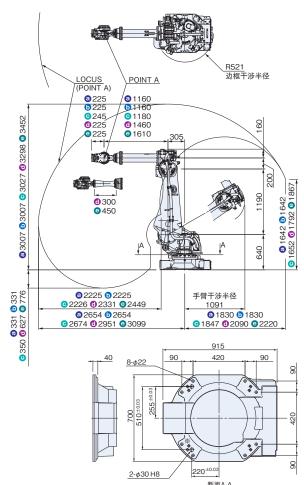
 $1[rad] = 180/\pi[^{\circ}], 1[N \cdot m] = 1/9.8[kgf \cdot m]$

※1: 第1手臂部负荷根据安装位置、手腕负荷质量而变化。 ※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。

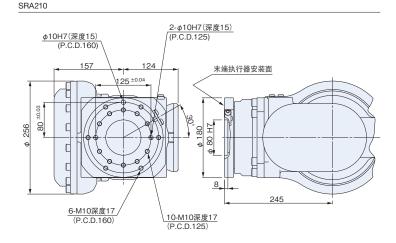
◆ 外形尺寸及动作范围

SRA100/166/210/166L/120EL



SRA100/166/166L/120EL

2-φ10H7深度12 (P.C.D.125) 末端执行器安装面 П & O 8 6-M10深度15 6-M10深度15 (P.C.D.125) (P.C.D.92)



- ■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. R7201C-2