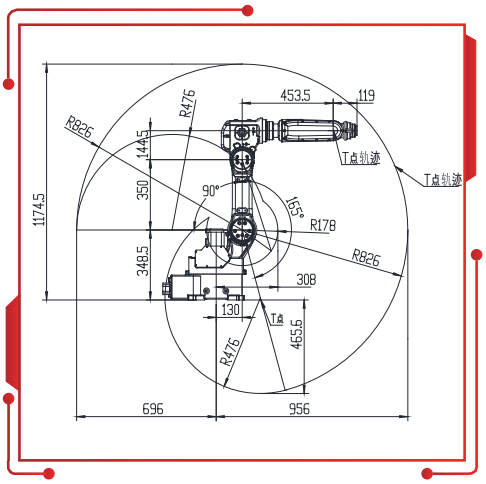
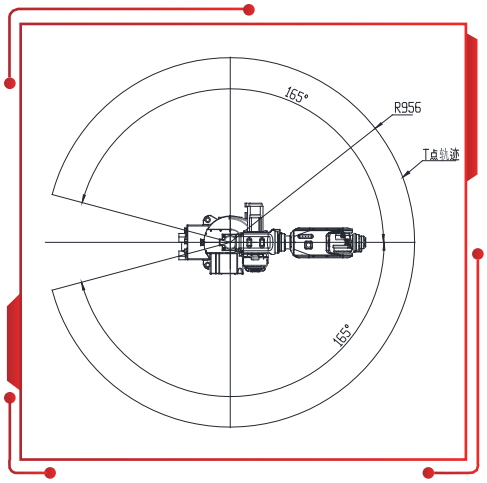
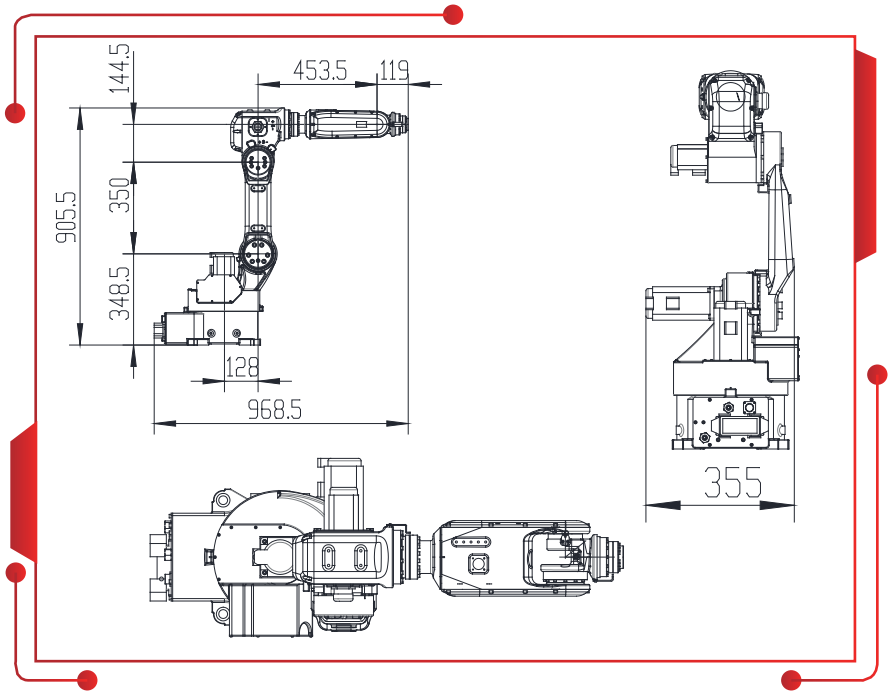
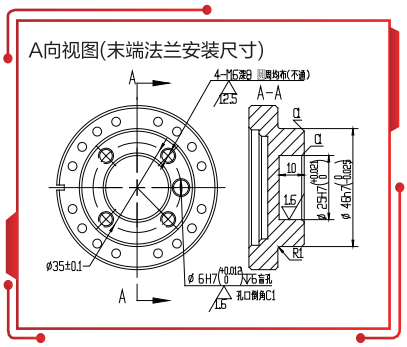
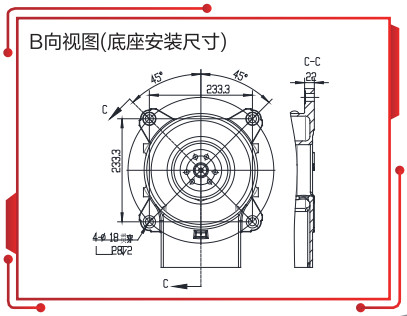
SF8-K950机器人性能参数表

项目		应用场合 弧焊、搬运、上下料、喷涂
结构		多关节型
关节数		6轴
放置方式		地面安装
最大动作速度	J1轴	280° /s
	J2轴	220° /s
	J3轴	300° /s
	J4轴	240° /s
	J5轴	480° /s
	J6轴	480° /s
最大动作范围	J1轴	±165°
	J2轴	+90° /−165°
	J3轴	+150° /−90°
	J4轴	±180°
	J5轴	±120°
	J6轴	±360°
最大活动半径		950mm
手部最大负载		最大8kg
重复精度		±0.08mm
机器人底座尺寸		280*362mm
机器人高度		905.5mm
工作环境温度		0−45° C
机器人本体重量		56Kg
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-K950机器人运动范围图





SF8-K950机器人外观及安装尺寸