



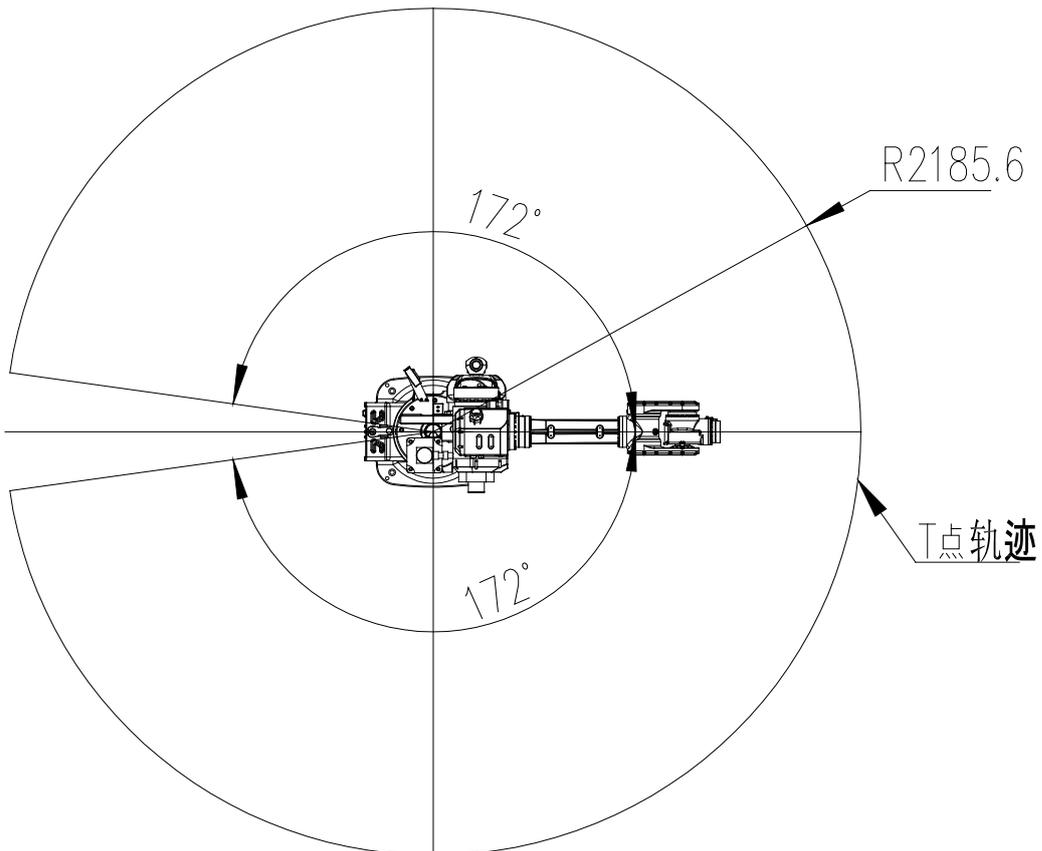
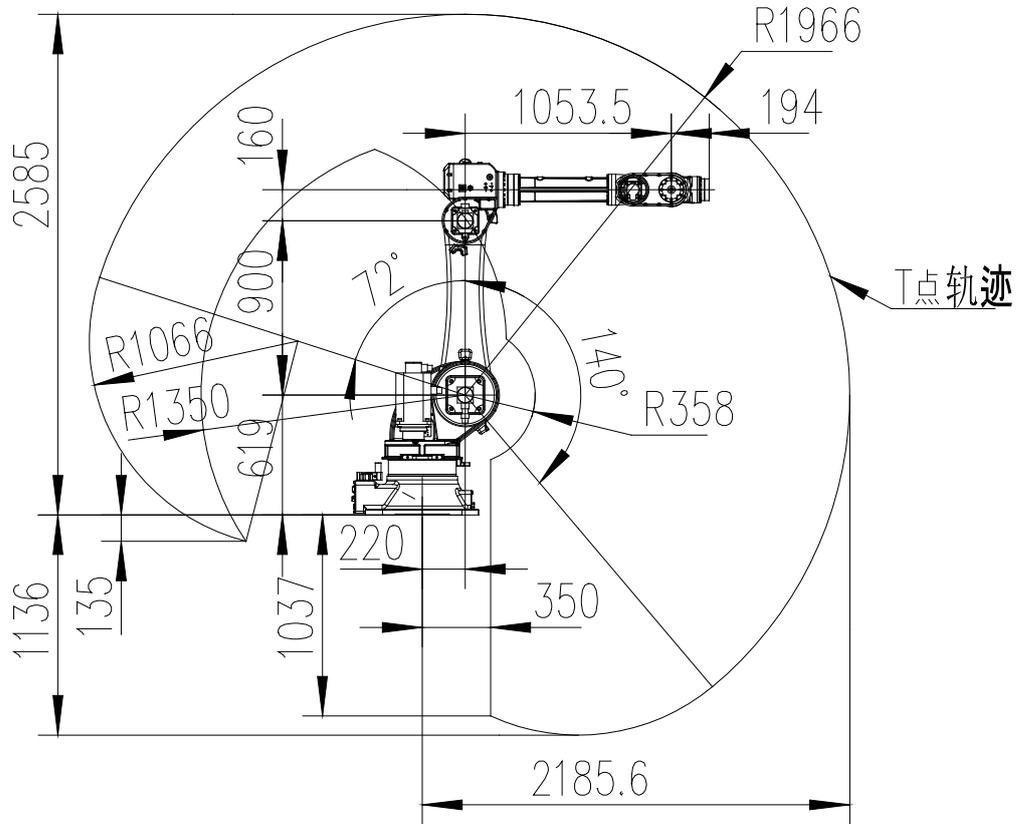
## SF50-C2185机器人性能参数表

项目		应用
		搬运、打磨、上下料
结构		垂直多关节型
关节数		6 轴
安装方式		任意角度
最大动作 速度	J1 轴	109° /s
	J2 轴	125° /s
	J3 轴	140° /s
	J4 轴	200° /s
	J5 轴	210° /s
	J6 轴	190° /s
最大动作 范围	J1 轴	± 172°
	J2 轴	+72° /-140°
	J3 轴	+175° /-80°
	J4 轴	± 360°
	J5 轴	± 126°
	J6 轴	± 360°
最大活动半径		2185mm
手部最大负载		最大 50kg
重复精度		± 0.16mm
工作环境温度		0-45° C
机器人本体重量		550KG



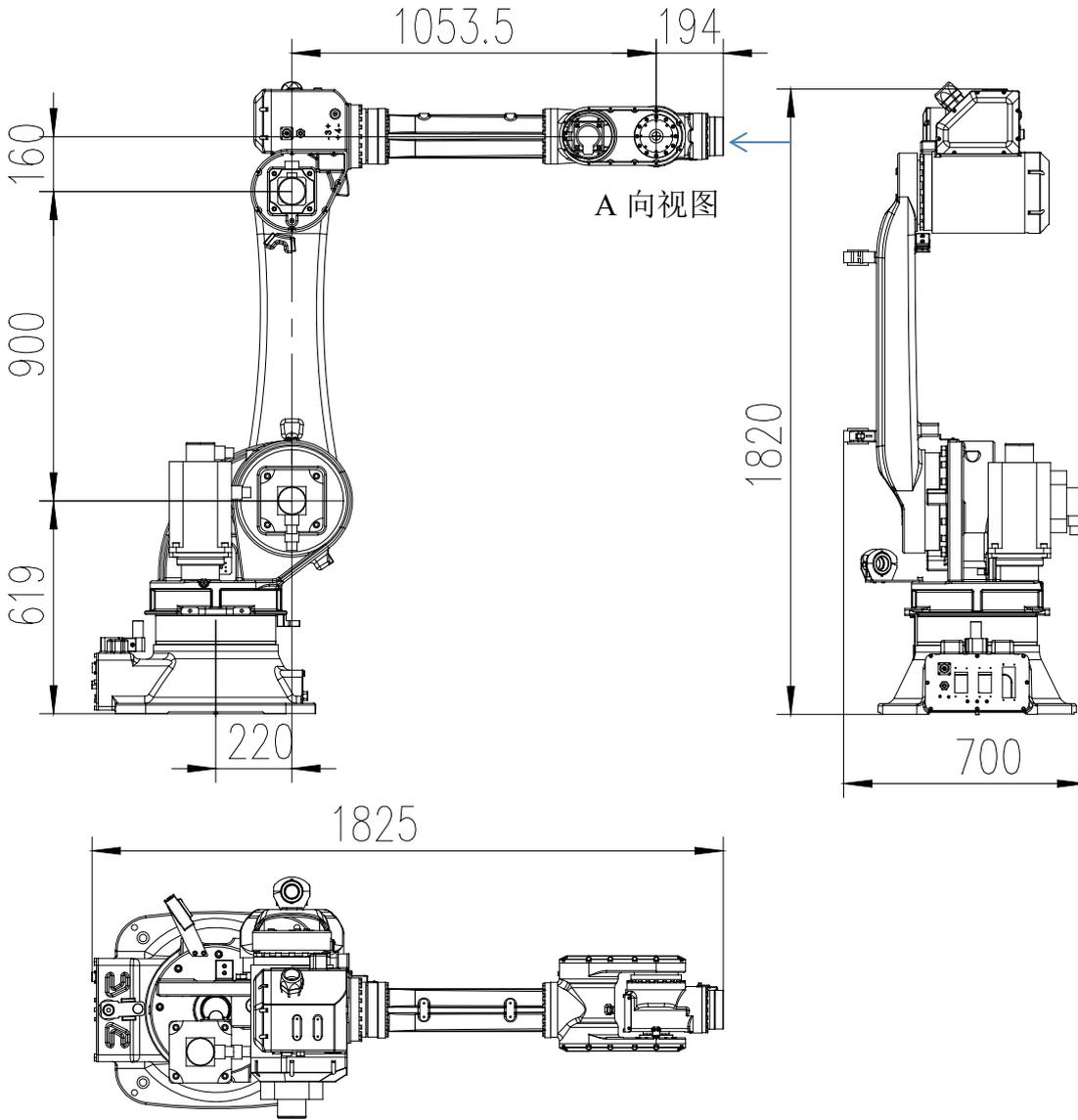
环境湿度	95%RH 以下（无结露）
防护等级	IP65
驱动方式	使用 AC 伺服电机驱动

SF50-C2185 机器人运动范围



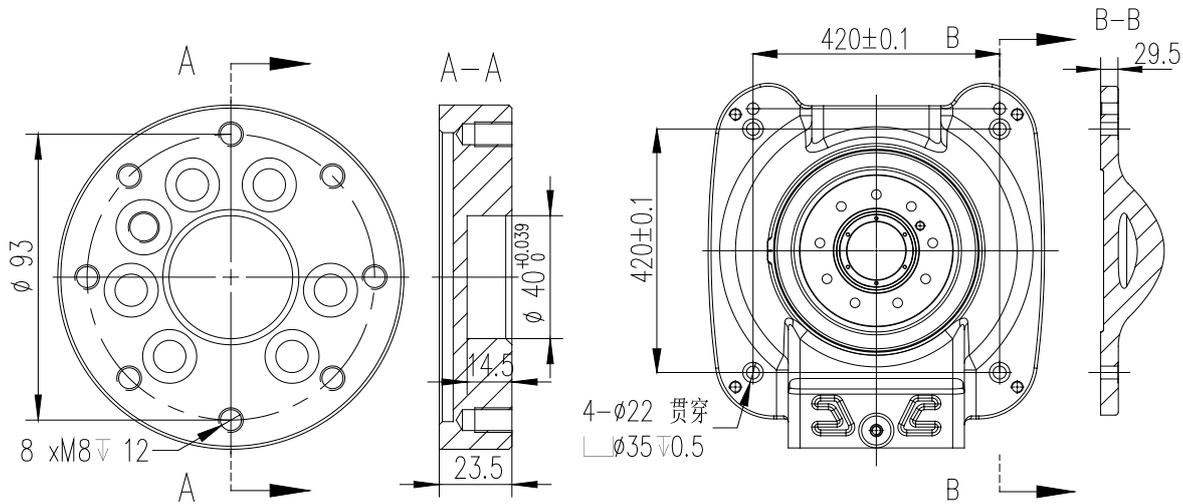


## SF50-C2185 机器人外形尺寸及安装尺寸



A 向视图 (末端法兰安装尺寸)

机器人底座固定安装尺寸



### 手腕部分负荷允许值

机器人手腕前端的安装负荷受手腕容许可搬重量、容许负荷扭矩值、容许转动惯量影响，容许负荷扭矩值根据实际负荷允许转动惯量的不同而发生变化。手腕负荷应严格控制在各容许值以内。在容许值以外的手腕负荷使用机器人时，不能保证正常动作。

#### 1) 允许搬运重量

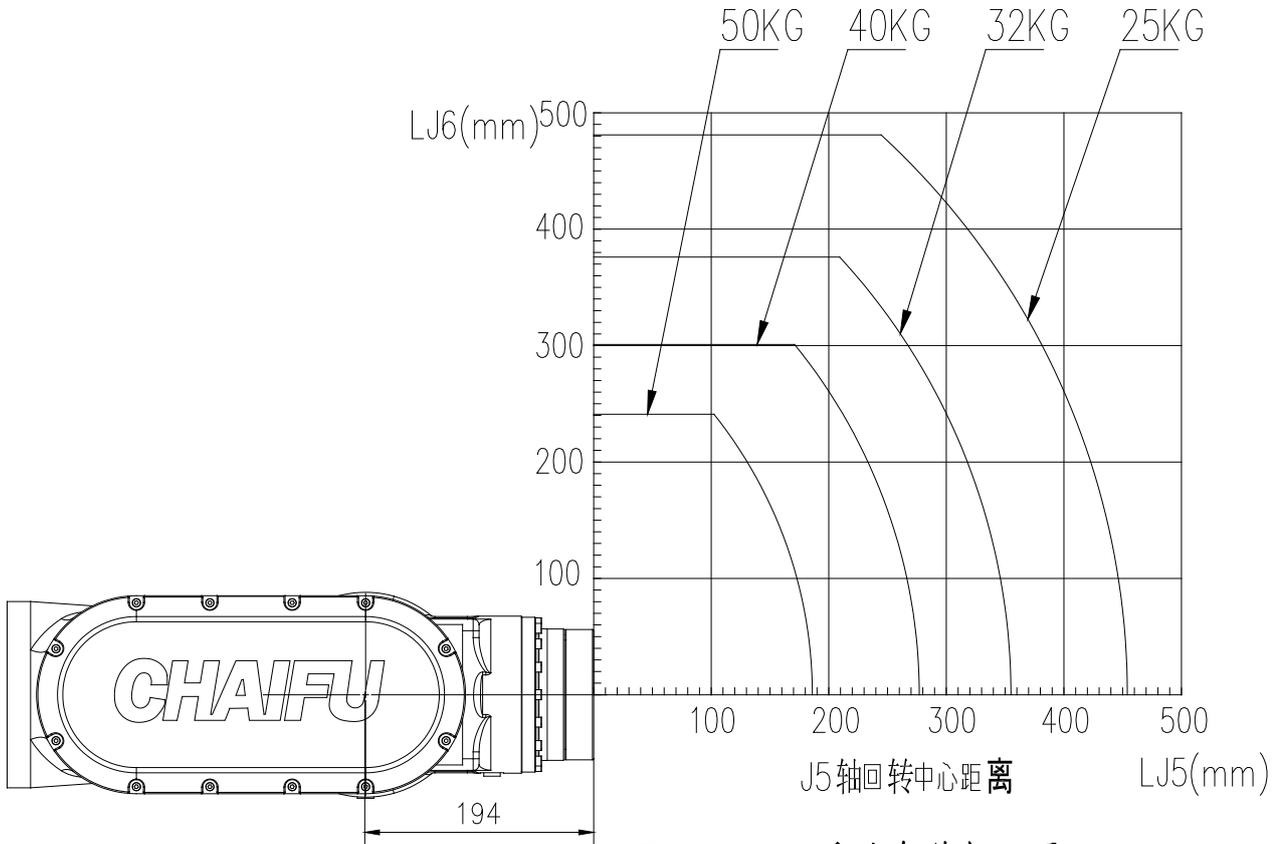
机器人型号	容许可搬重量
SF50-C2185	50kg

#### 2) 容许最大扭矩

机器人型号	容许最大扭矩	
	J5 轴转动	J6 轴转动
SF50-C2185	185NM	126NM

#### 3) 容许最大转动惯量

机器人型号	容许惯性矩	
	J5 轴转动	J6 轴转动
SF50-C2185	12 kg·m <sup>2</sup>	9.6 kg·m <sup>2</sup>



SF50-C2185 手腕负荷扭矩图

注：使用时负荷重心点应在手腕扭矩图范围内