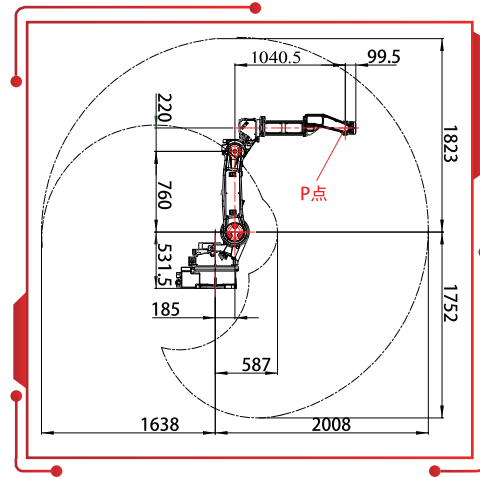
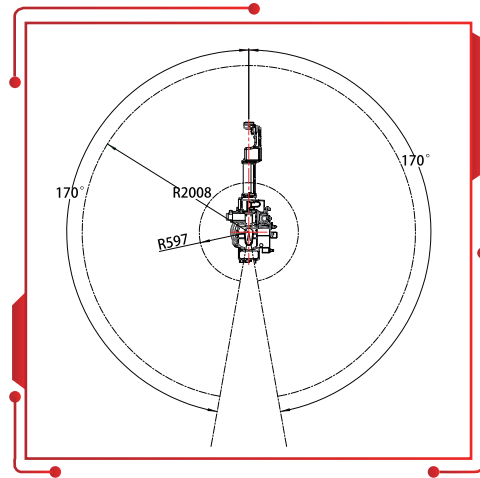




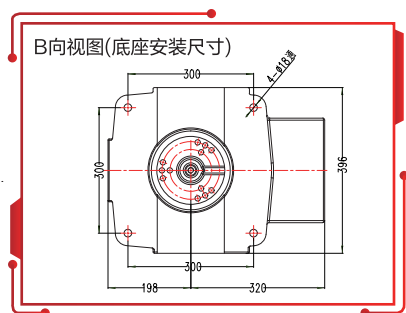
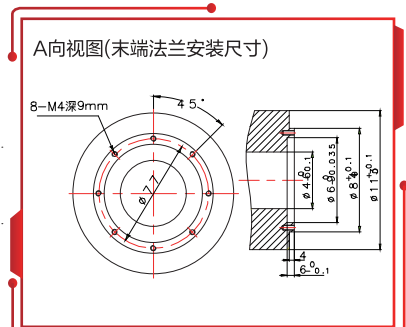
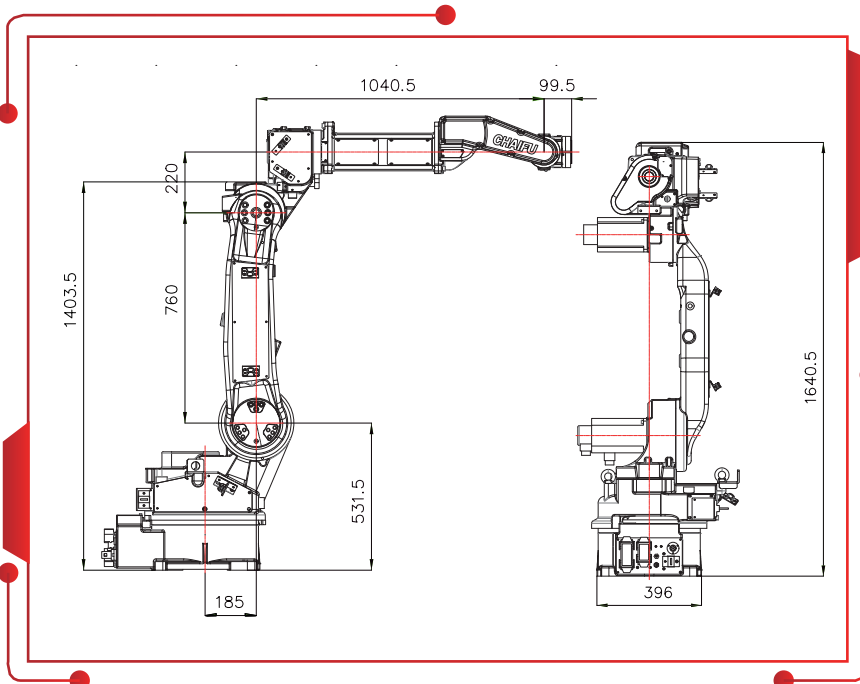
SF6-C2080机器人性能参数表

项目	应用场合	
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	166° /s
	J2轴	166° /s
	J3轴	166° /s
	J4轴	500° /s
	J5轴	288° /s
	J6轴	500° /s
最大动作范围	J1轴	±170°
	J2轴	-157° /+100°
	J3轴	-166° /+188°
	J4轴	±155°
	J5轴	-137° /+134°
	J6轴	±220°
最大活动半径	2080mm	
手部最大负载	最大6kg	
重复精度	±0.08mm	
机器人底座尺寸	355*355mm	
机器人高度	1640mm	
工作环境温度	0-45° C	
机器人本体重量	280Kg	
驱动方式	使用AC伺服电机驱动	
环境湿度	95%RH以下（无结露）	

SF6-C2080机器人运动范围图



SF6-C2080机器人外观及安装尺寸



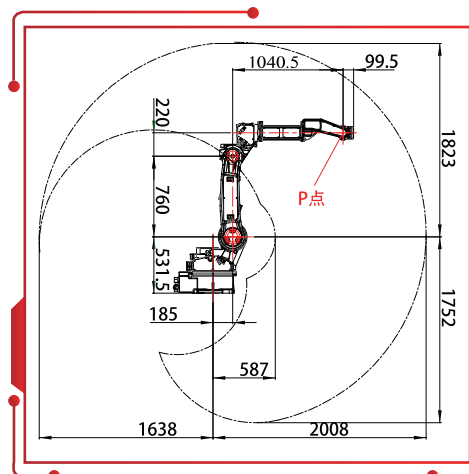
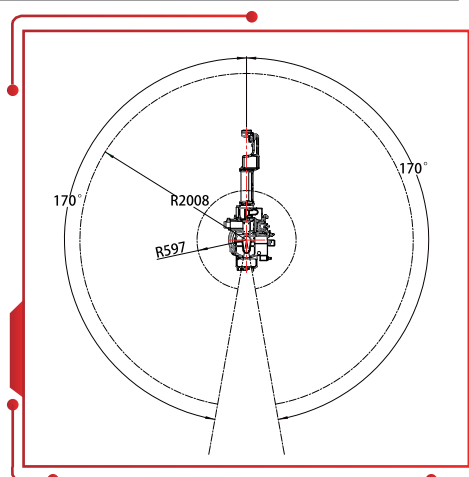


CHAIFU

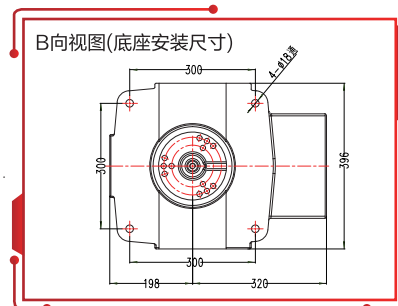
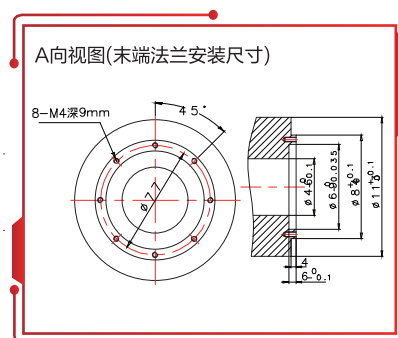
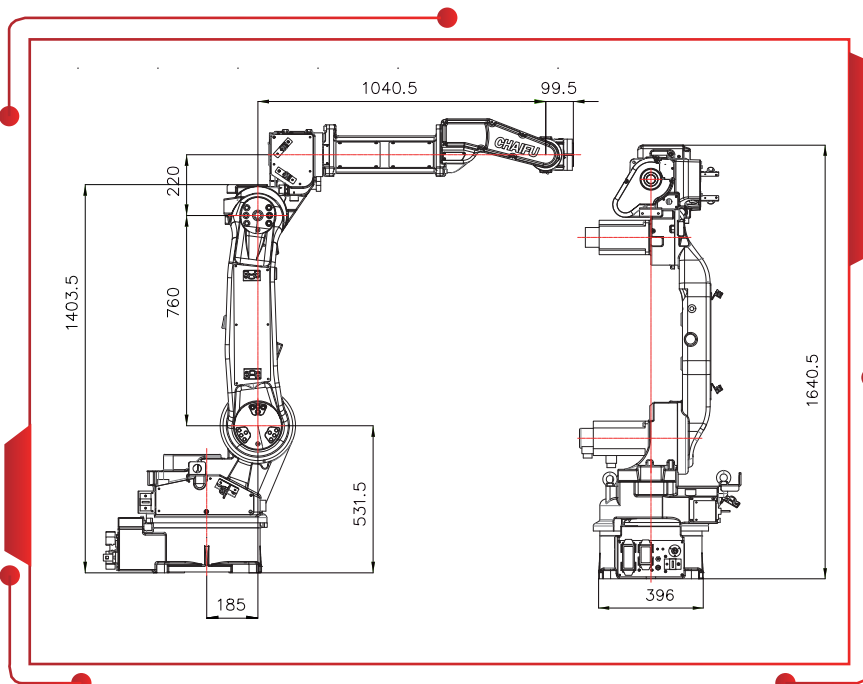
SF6-C2080机器人性能参数表

项目	应用场合	
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	166° /s
	J2轴	166° /s
	J3轴	166° /s
	J4轴	500° /s
	J5轴	288° /s
	J6轴	500° /s
最大动作范围	J1轴	±170°
	J2轴	-157° /+100°
	J3轴	-166° /+188°
	J4轴	±155°
	J5轴	-137° /+134°
	J6轴	±220°
最大活动半径	2080mm	
手部最大负载	最大6kg	
重复精度	±0.08mm	
机器人底座尺寸	355*355mm	
机器人高度	1640mm	
工作环境温度	0-45° C	
机器人本体重量	280Kg	
驱动方式	使用AC伺服电机驱动	
环境湿度	95%RH以下 (无结露)	

SF6-C2080机器人运动范围图



SF6-C2080机器人外观及安装尺寸





CHAIFU

SF6-C2080机器人运动范围图

