

Serie SC Especificaciones Básicas

Concepto				Especificación	
Modelo del Robot				SC120F-02	SC80LF-02
Construcción				Articulado	
Número de Ejes				6	
Sistema de Transmisión				Servo sistema de CA	
Rango Máximo de Operación	Brazo	S	Giro de la base	±2.62 rad	
		H	Hacia adelante y hacia atrás	+1.83 ~ -1.15 rad	+1.57 ~ -1.31 rad
		V	Hacia arriba y hacia abajo	+1.40 ~ -2.25 rad	+0.61 ~ -2.01 rad
	Muñeca	R2	Rotación 2	±6.28 rad	
		B	Codo	±2.36 rad	
		R1	Rotación 1	±6.28 rad	
Velocidad Máxima	Brazo	S	Giro de la base	2.27 rad/s	
		H	Hacia adelante y hacia atrás	2.27 rad/s	
		V	Hacia arriba y hacia abajo	2.27 rad/s	
	Muñeca	R2	Rotación 2	3.94 rad/s	
		B	Codo	3.94 rad/s	
		R1	Rotación 1	5.32 rad/s	
Carga Permitida		Muñeca		120 kg	80 kg
		Antebrazo		25 kg	20 kg
Torque de la Muñeca		R2	Rotación 2	686 N • m	539 N • m
		B	Codo	686 N • m	539 N • m
		R1	Rotación 1	392 N • m	294 N • m
Repetibilidad de Posición				±0.4 mm	
Método de Montaje	Temperatura ambiental			0 a 45 °C	
	Humedad ambiental			25 a 85 %HR (Ninguna formación de rocío)	
	Valor de vibración			Inferior a 0.5G	
Tipo de Robot				Montado en piso	
Peso del Robot				1300 kg	1600 kg

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

NOTA: Las especificaciones están sujetas a cambio sin previo aviso.

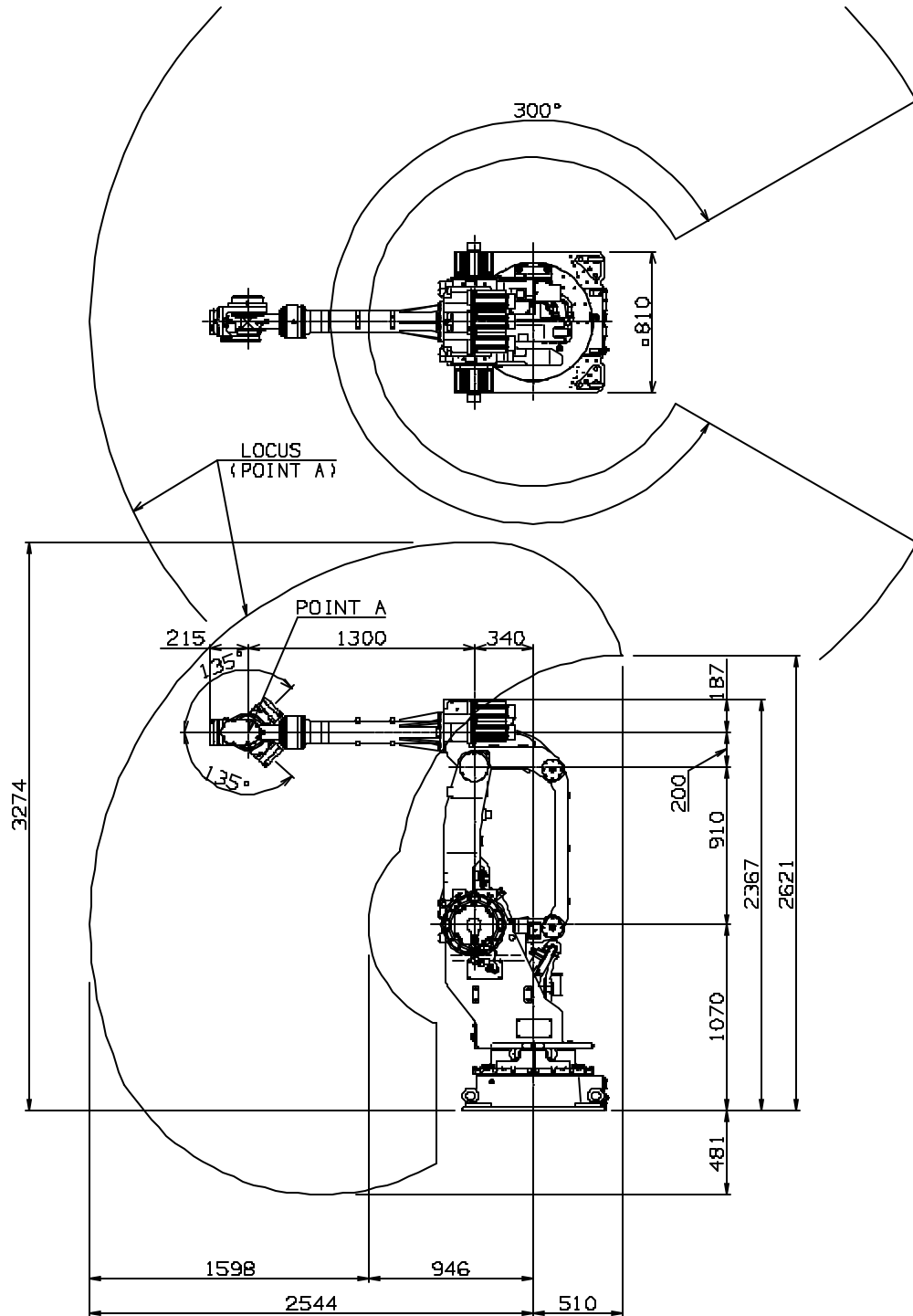
Concepto				Especificación		
Modelo del Robot				SC300F-02	SC350F-02	
Construcción				Articulado		
Número de Ejes				6		
Sistema de Transmisión				Servo sistema de CA		
Rango Máximo de Operación	Brazo	S	Giro de la base	±2.62 rad		
		H	Hacia adelante y hacia atrás	+1.31 ~ -1.31 rad		
		V	Hacia arriba y hacia abajo	+0.52 ~ -2.18 rad		
	Muñeca	R2	Rotación 2	±6.28 rad	±6.28 rad Nota 1	
		B	Codo	±2.18 rad	±2.18 rad Nota 1	
		R1	Rotación 1	±6.28 rad		
Velocidad Máxima	Brazo	S	Giro de la base	1.66 rad/s	1.13 rad/s	
		H	Hacia adelante y hacia atrás	1.48 rad/s	1.13 rad/s	
		V	Hacia arriba y hacia abajo	1.48 rad/s	1.13 rad/s	
	Muñeca	R2	Rotación 2	1.92 rad/s	1.82 rad /s	
		B	Codo	1.92 rad/s	1.82 rad/s	
		R1	Rotación 1	3.14 rad/s		
Carga Permitida		Muñeca		300 kg	350 kg	
		Antebrazo		20 kg		
Torque de la Muñeca		R2	Rotación 2	1666 N • m		
		B	Codo	1666 N • m		
		R1	Rotación 1	686 N • m		
Repetibilidad de Posición				±0.5 mm		
Método de Montaje	Temperatura ambiental			0 a 45 °C		
	Humedad ambiental			25 a 85 %HR (Ninguna formación de rocío)		
	Valor de vibración			Inferior a 0.5G		
Tipo de Robot				Montado en piso		
Peso del Robot				1800 kg		

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

NOTA: Las especificaciones están sujetas a cambio sin previo aviso.

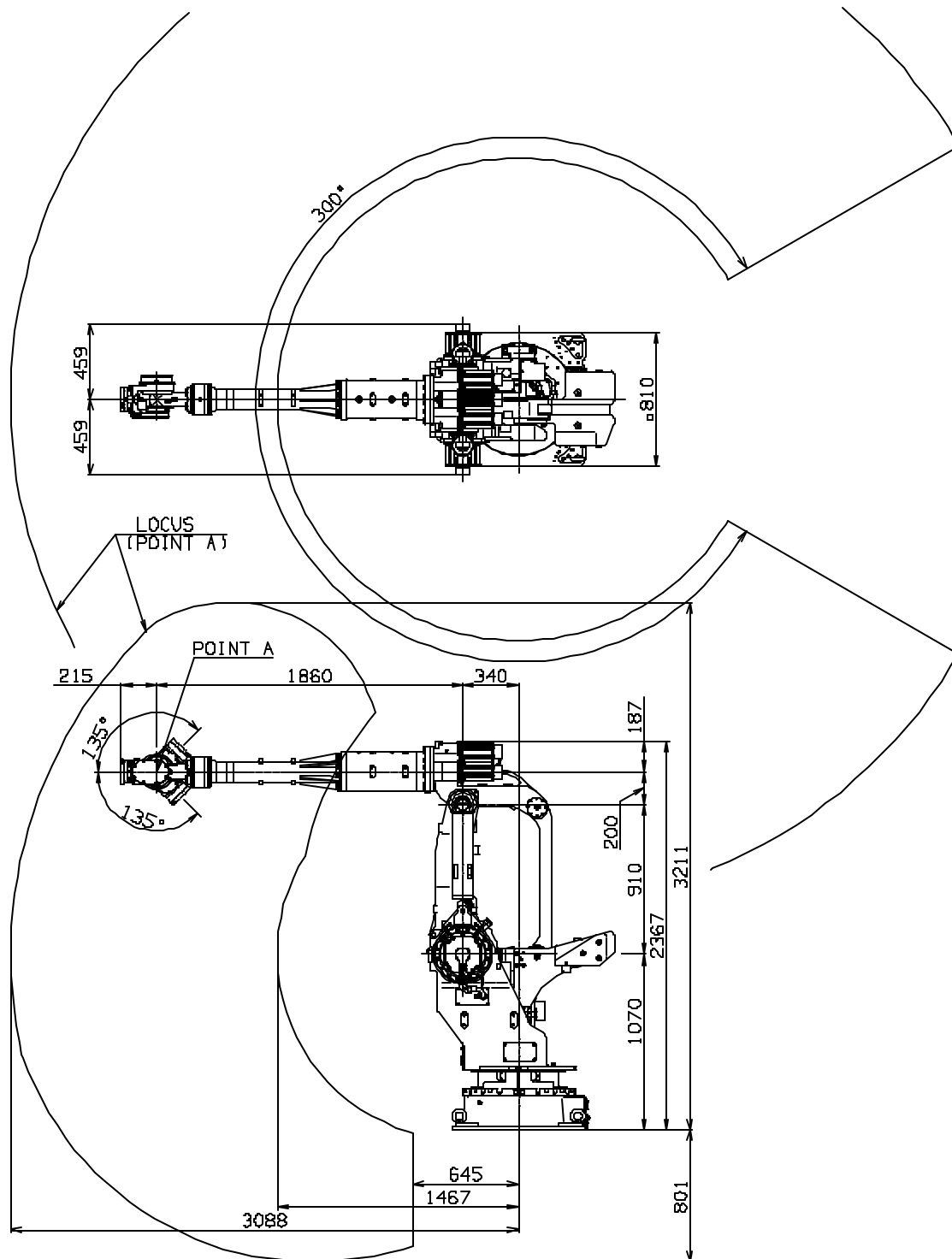
Serie SC Dimensiones del Robot y Envolvente de Trabajo

Modelo de Robot: **SC120F-02**



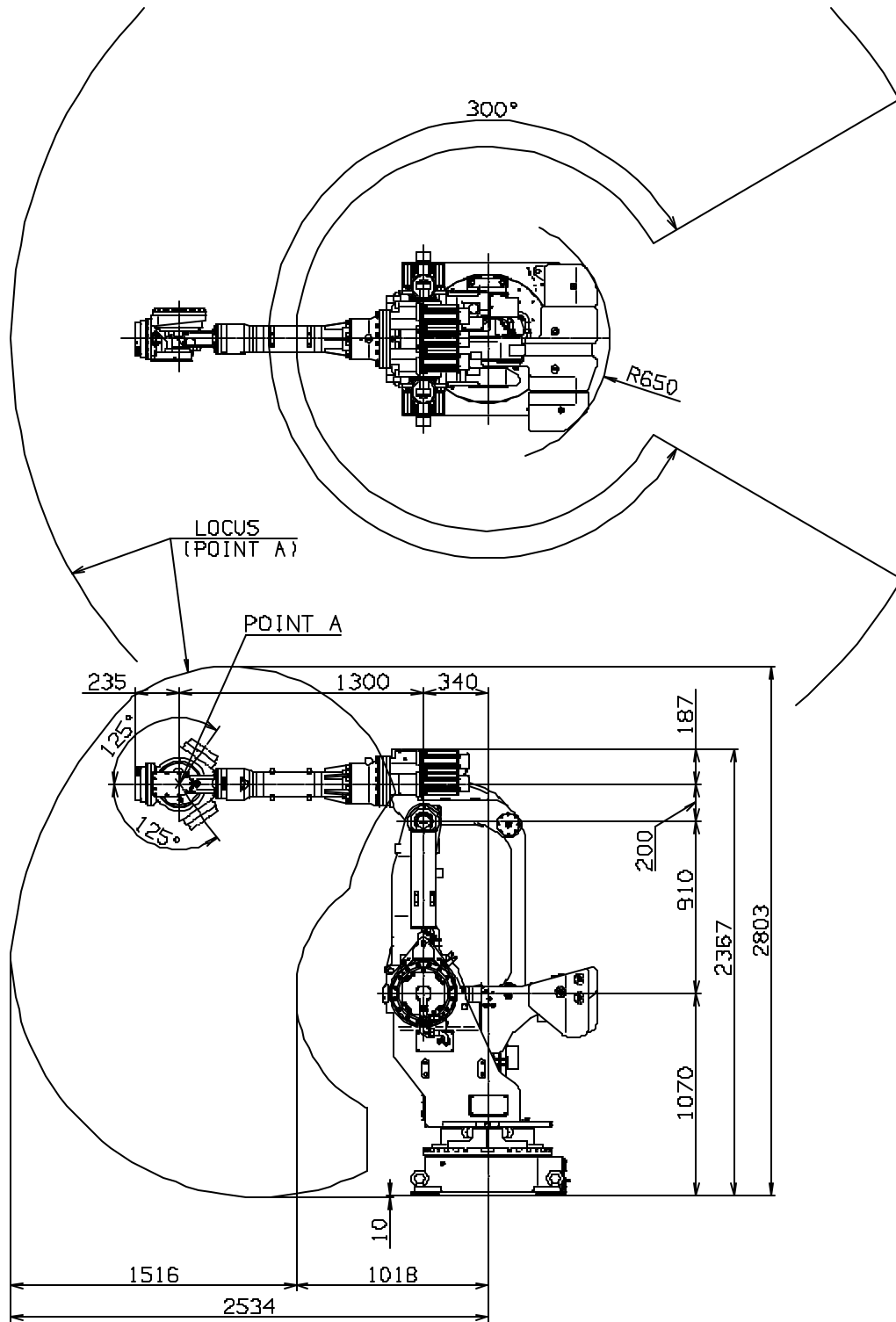
NOTA: Las especificaciones estan sujetas a cambio sin previo aviso.

Modelo de Robot: **SC80LF-02**



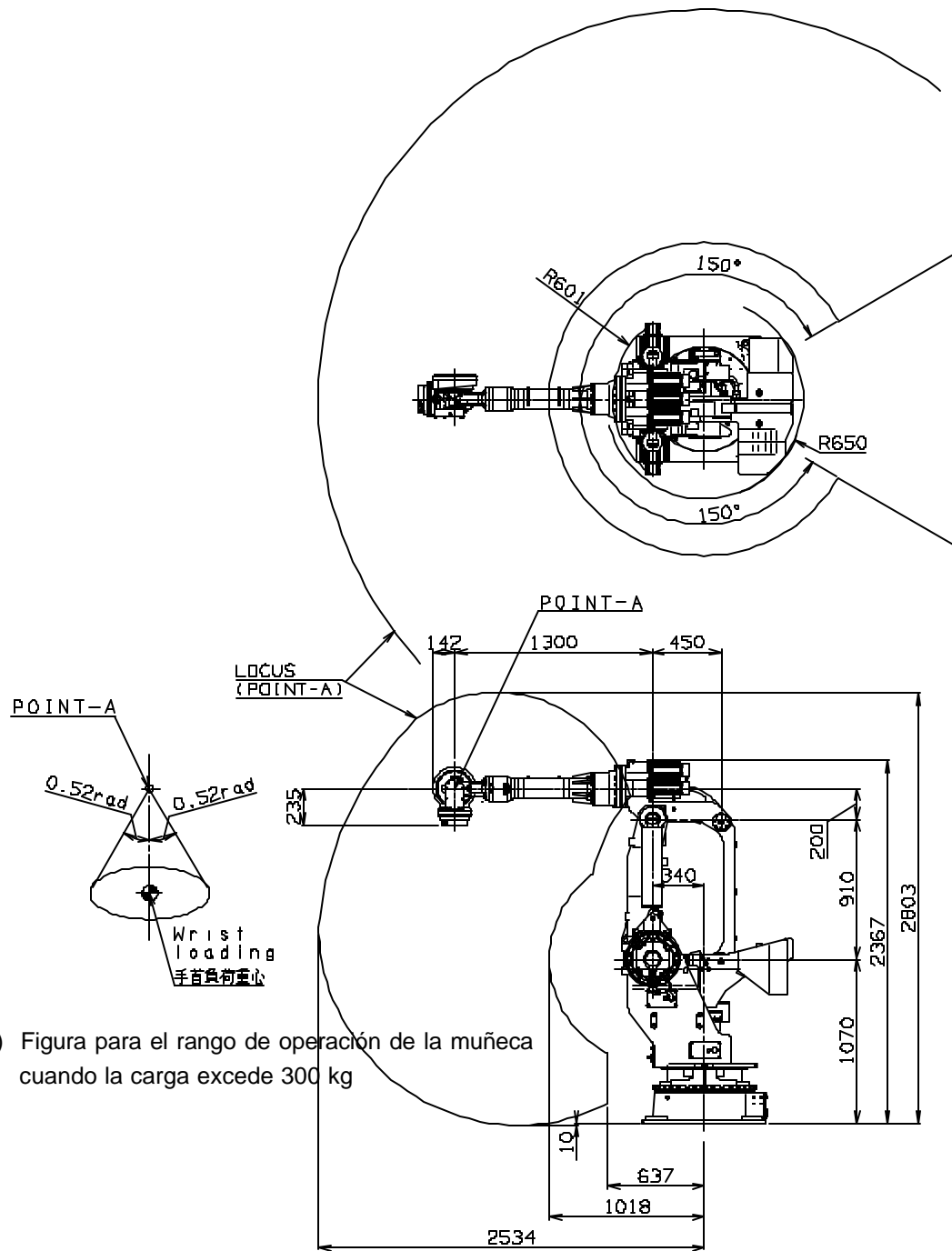
NOTA: Las especificaciones estan sujetas a cambio sin previo aviso.

Modelo de Robot: **SC300F-02**



NOTA: Las especificaciones estan sujetas a cambio sin previo aviso.

Modelo de Robot: **SC350F-01**



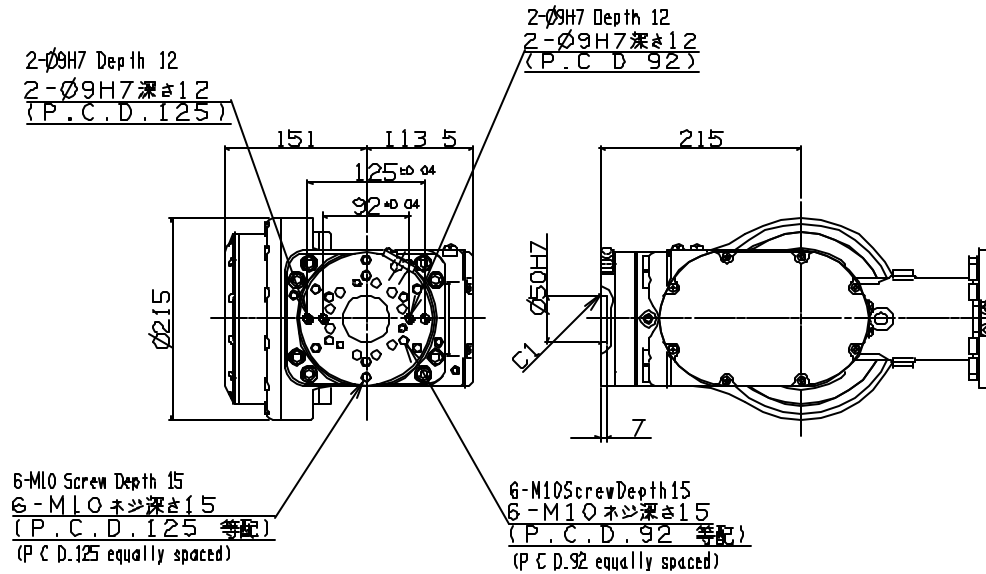
Nota 1) Figura para el rango de operación de la muñeca cuando la carga excede 300 kg

Serie SC Detalle de la Placa para Montar la Herramienta

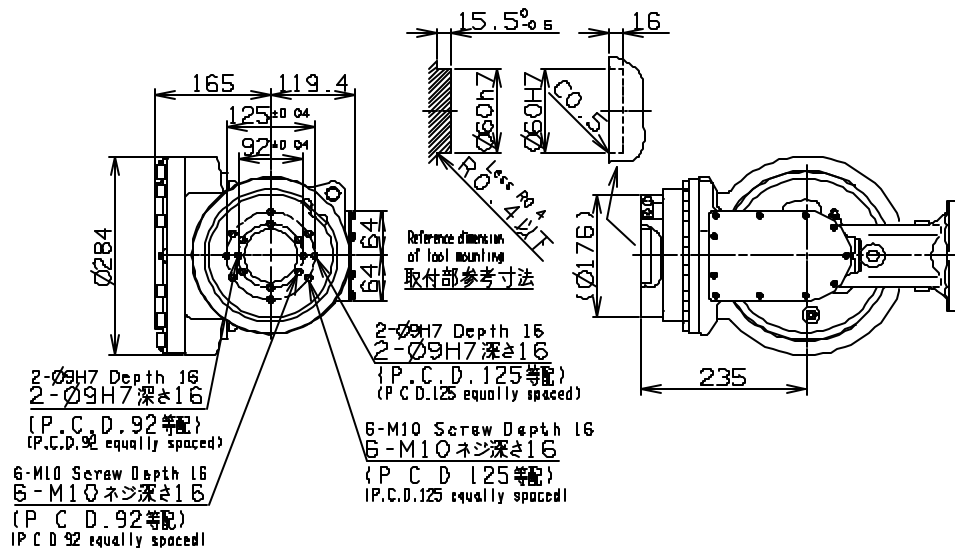
Hay dos tipos de patrones de agujero-tornillo para la fijación del efector final - P.C.D. 92mm y P.C.D. 125mm.

Use P.C.D. 125mm para cargas de más de 100 kg. Existe una excepción, si se considera la fuerza del tornillo en caso de que se use P.C.D. 92mm.

Modelo de Robot: **SC120F-02 / SC80LF-02**



Modelo de Robot: **SC300F-02 / SC350F-01**



NOTA: Las especificaciones estan sujetas a cambio sin previo aviso.