

Serie SH Especificaciones Básicas

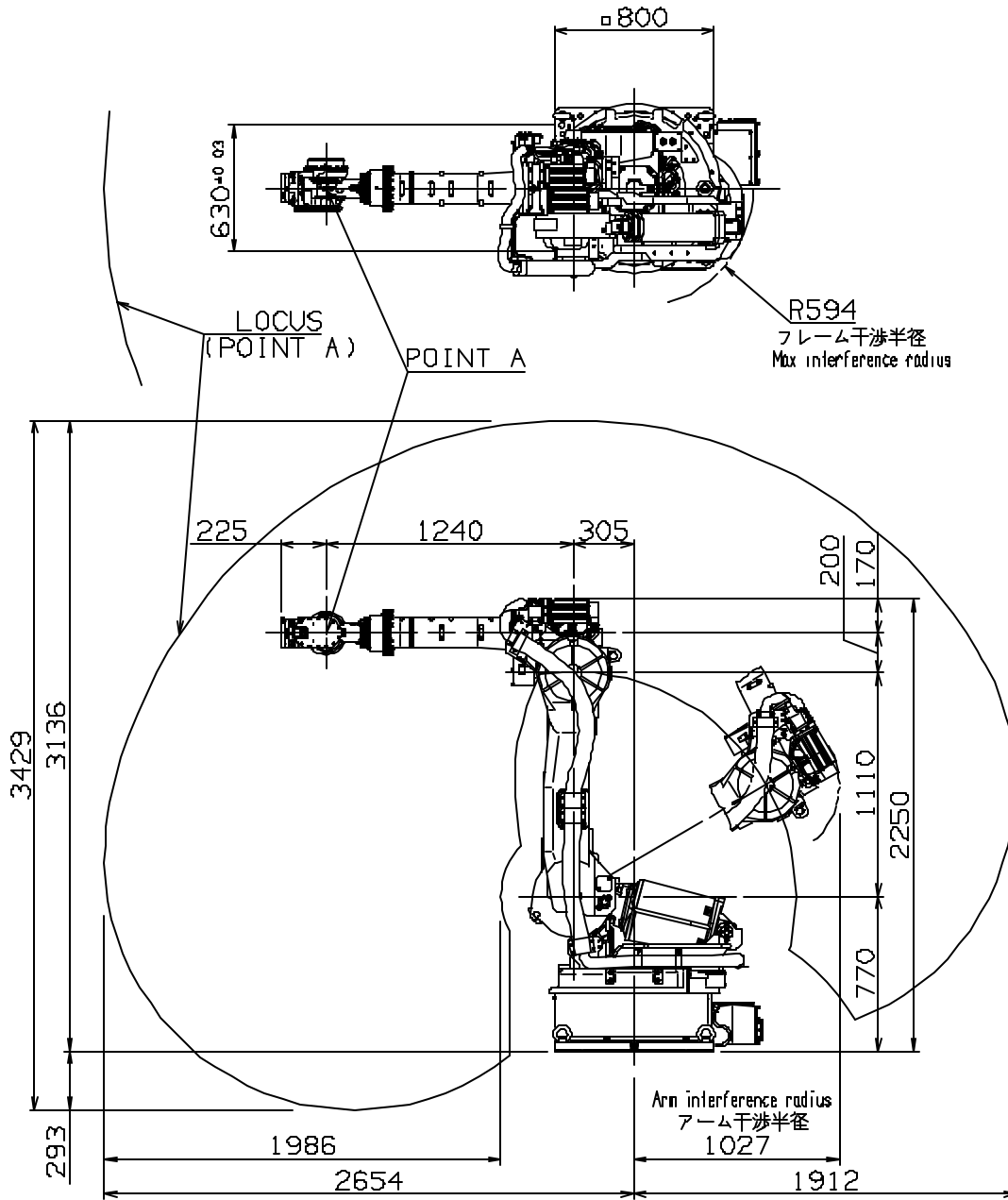
Concepto				Especificación		
Modelo del Robot				SH133-01	SH166-01	SH200-01
Construcción				Articulado		
Número de Ejes				6		
Sistema de Transmisión				Servo sistema de CA		
Rango Máximo de Operación	Brazo	S	Giro de la base	±3.14 rad		
		H	Hacia adelante y hacia atrás	-+1.40 ~ -1.05 rad		
		V	Hacia arriba y hacia abajo	+4.51 ~ -2.31 rad		
	Muñeca	R2	Rotación 2	±6.28 rad		
		B	Codo	±2.36 rad	±2.27 rad	
		R1	Rotación 1	±6.28 rad		
Velocidad Máxima	Brazo	S	Giro de la base	1.75 rad/s		
		H	Hacia adelante y hacia atrás	1.57 rad/s		
		V	Hacia arriba y hacia abajo	1.66 rad/s		
	Muñeca	R2	Rotación 2	3.40 rad/s	2.27 rad/s	2.09 rad/s
		B	Codo	3.49 rad/s	2.27 rad/s	2.09 rad/s
		R1	Rotación 1	3.49 rad/s	3.14 rad/s	2.97 rad/s
Carga Permitida		Muñeca		133 kg	166 kg	200 kg
		Antebrazo		45 kg		
Torque Carga Estática Permitida		R2	Rotación 2	745 N • m	951 N • m	1274 N • m
		B	Codo	745 N • m	951 N • m	1274 N • m
		R1	Rotación 1	441 N • m	490 N • m	686 N • m
Momento de Inercia Permitido		R2	Rotación 2	60.9 kg • m ²	88.9 kg • m ²	117.3 kg • m ²
		B	Codo	60.9 kg • m ²	88.9 kg • m ²	117.3 kg • m ²
		R1	Rotación 1	30.2 kg • m ²	44.1 kg • m ²	65.9 kg • m ²
Repetibilidad de Posición				±0.3 mm		
Temperatura ambiental				0 a 45 °C		
Método de Montaje				Montado en piso		
Peso del Robot				1380 kg		1425 kg

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

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

Serie SH Dimensiones del Robot y Envolvente de Trabajo

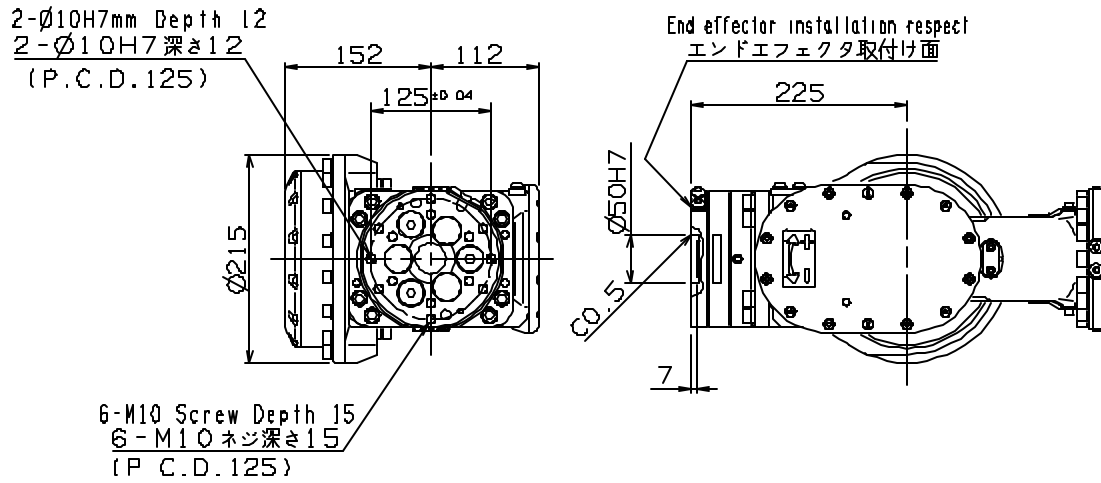
Modelo de Robot: **SH133-01** / **SH166-01**



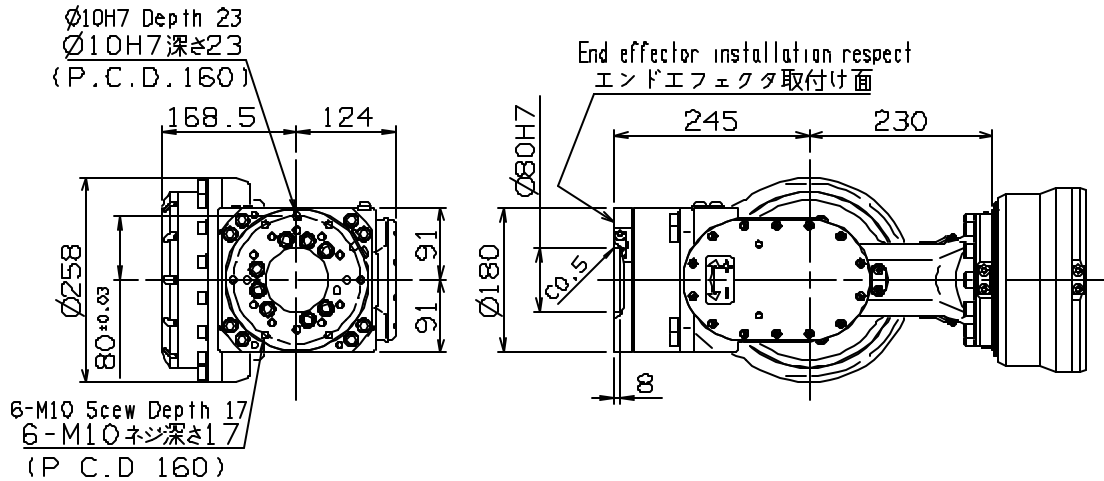
NOTA: Las especificaciones están sujetas a cambio sin previo aviso.

Series SH Detalle de la placa para Montar la Herramienta

Tipo de Robot: **Montado en piso (cargas de 133kg y 166kg)**



Tipo de Robot: **Montado en piso (carga de 200kg)**



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