

物料搬运机器人FD-G3日本OTC荣旭代理多功能机器人

产品名称	物料搬运机器人FD-G3日本OTC荣旭代理多功能机器人
公司名称	广州荣旭智能装备有限公司
价格	.00/件
规格参数	
公司地址	广州市黄埔区春分路88号自编2栋304房（注册地址）
联系电话	13600472257

产品详情

FD-G3产品详情

构造

水平多关节型

轴数

6

手臂大可搬重量

3 kg

位置重复精度

± 0.08mm(注1)

驱动方法

AC伺服马达

驱动容量

1400W

位置反馈

值编码器

动作范围

基本轴

J1(旋转1)

$\pm 170^\circ$

J2(前后)

$\pm 50^\circ$

J3(上下)

$\pm 150^\circ$

手臂轴

J4(回转)

$\pm 210^\circ$

J5(摆动)

$\pm 130^\circ$

J6(扭转)

-

ZUI大速度

基本轴

J1(旋转1)

$2.09\text{rad/s}\{120^\circ/\text{s}\}$

J2(前后)

$2.79\text{rad/s}\{160^\circ/\text{s}\}$

J3(上下)

$4.19\text{rad/s}\{240^\circ/\text{s}\}$

手臂轴

J4(回转)

9.42rad/s{540 ° /s}

J5(摆动)

9.42rad/s{540 ° /s}

J6(扭转)

-

手臂负荷能力

允许扭矩

J4(回转)

-

J5(摆动)

2.5N.m

J6(扭转)

-

允许惯性矩

J4(回转)

0.074kg.m

J5(摆动)

0.037kg.m

J6(扭转)

-

机器人动作范围截面面积

0.69m × 340 °

使用环境条件

温度：0~45 、 湿度：20~80%RH(无结露)

本体重量

144kg

上部手臂可载重量

40kg(注3)

安装方法

地面、吊装

本体颜色

白色(芒赛尔色标10GY9/1)

注1：位置重复精度遵照JIS B 8432 是标准的工具中心点(TCP)测量值

注2：第6轴的动作范围可能因第5轴的姿势而受到限制

注3：上部手臂可搬重量随着大可搬重量可以变化

注4：需要侧挂、吊装规格时请咨询我司销售人员

FD-S3产品详情

构造

垂直多关节型

轴数

6

手臂大可搬重量

3 kg

位置重复精度

± 0.08mm(注1)

驱动方法

AC伺服马达

驱动容量

390W

位置反馈

值编码器

动作范围

基本轴

J1(旋转1)

$\pm 135^\circ (\pm 45^\circ)$

J2(前后)

$-160^\circ \sim +65^\circ$

J3(上下)

$-130^\circ \sim -125^\circ$

手臂轴

J4(回转)

$\pm 180^\circ$

J5(摆动)

$-40^\circ \sim +220^\circ$

J6(扭转)

$\pm 360^\circ$

ZUI大速度

基本轴

J1(旋转1)

$1.05\text{rad/s}\{60^\circ/\text{s}\}$

J2(前后)

$1.05\text{rad/s}\{60^\circ/\text{s}\}$

J3(上下)

$1.05\text{rad/s}\{60^\circ/\text{s}\}$

手臂轴

J4(回转)

3.14rad/s{180 ° /s}

J5(摆动)

3.14rad/s{180 ° /s}

J6(扭转)

3.14rad/s{180 ° /s}

手臂负荷能力

允许扭矩

J4(回转)

7.94N.m

J5(摆动)

6.47N.m

J6(扭转)

4.12N.m

允许惯性矩

J4(回转)

0.219kg.m

J5(摆动)

0.145kg.m

J6(扭转)

0.059kg.m

机器人动作范围截面面积

0.82m × 270 °

使用环境条件

温度：0~45 、 湿度：20~80%RH(无结露)

本体重量

31kg

上部手臂可载重量

1kg(注3)

安装方法

地面、吊装、侧挂

本体颜色

白色(芒赛尔色标10GY9/1)

注1：位置重复精度遵照JIS B 8432 是标准的工具中心点(TCP)测量值

注2：第6轴的动作范围可能因第5轴的姿势而受到限制

注3：上部手臂可搬重量随着大可搬重量可以变化

注4：需要侧挂、吊装规格时请咨询我司销售人员