

SCARA机器人
S系列

SCARA机器人特点:

S3经济型

臂长: 400mm

额定负载: 1kg

最大负载: 3kg

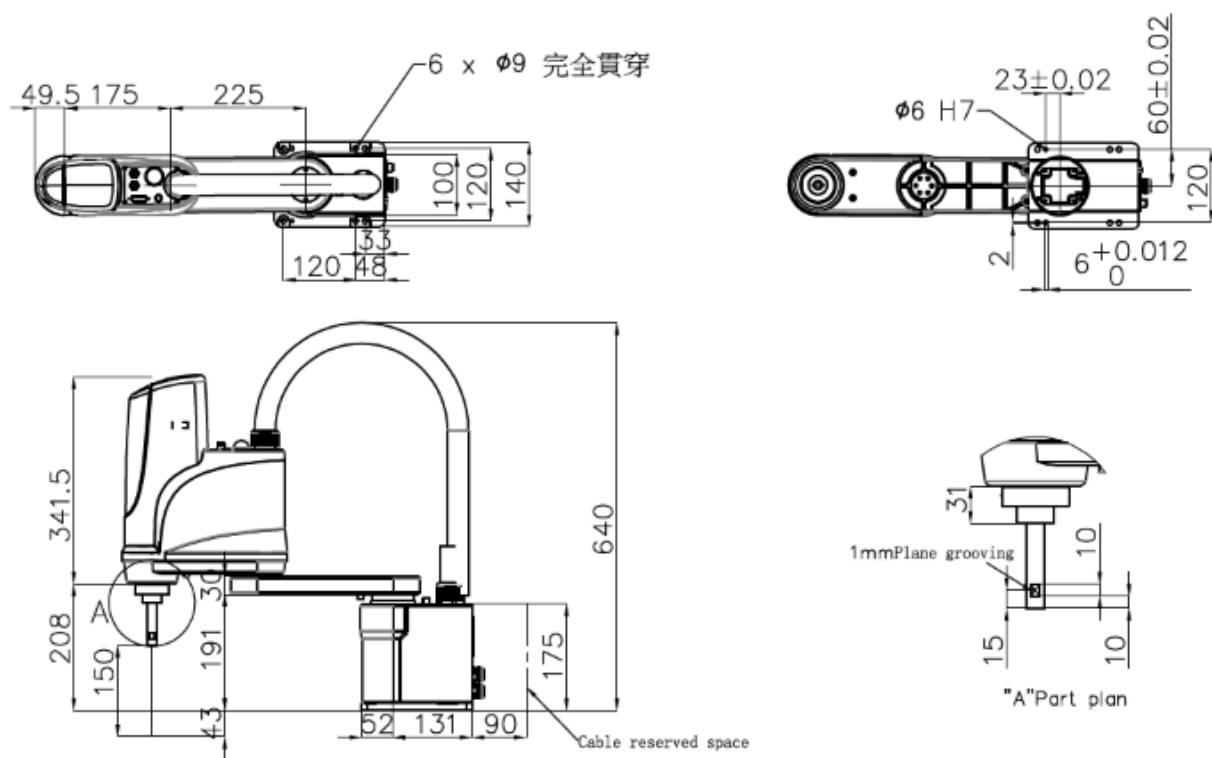
用于精密装配和压合应用
具备紧凑、高刚性特征



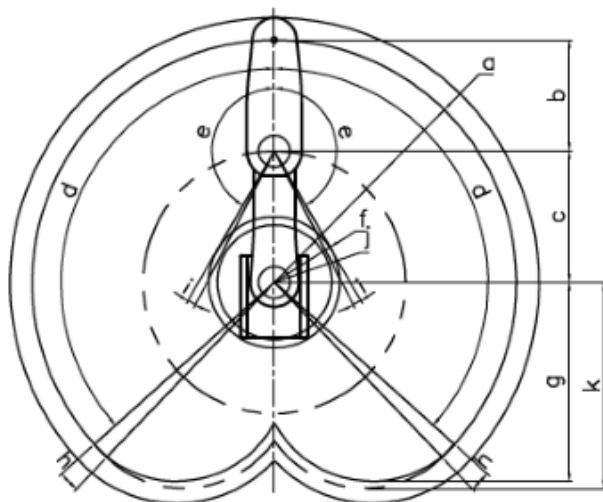
规格表:

| 项目参数 | | S3-400 |
|----------|--------|------------------------|
| 种类 | | 水平多关节 |
| 轴数 | | 4轴 |
| 臂长 | | 400mm |
| 最大运动速度 | 第1-2关节 | 6000mm/s |
| | 第3关节 | 1100mm/s |
| | 第4关节 | 2000mm/s |
| 重复定位精度 | 第1-2关节 | ±0.02mm |
| | 第3关节 | ±0.01mm |
| | 第4关节 | ±0.01° |
| 最大运动范围 | 第1关节 | ±130° |
| | 第2关节 | ±140° |
| | 第3关节 | 0~150mm |
| | 第4关节 | ±360° |
| 负载 | 额定值 | 1kg |
| | 最大值 | 3kg |
| 电机功率 | 第1关节 | 400W |
| | 第2关节 | 100W |
| | 第3关节 | 100W |
| | 第4关节 | 100W |
| 第4关节允许力矩 | 额定值 | 0.005kg·m ² |
| | 最大值 | 0.05kg·m ² |
| 标准循环时间 | 0.45秒 | |
| 第3关节预压力 | 100N | |
| 原点复位 | 无需复位 | |
| 本体重量 | 13kg | |
| 用户配线 | DB-15针 | |
| 用户配气路 | Φ; 4*2 | |

■ 台面安装外形图



■ 台面安装运动范围



| 名称 | S3-400 |
|--------------------|--------|
| a 第1轴臂长+第2轴臂长 (mm) | 400 |
| b 第1轴臂长 (mm) | 225 |
| c 第2轴臂长 (mm) | 175 |
| d 第1关节运动范围 (°) | 130 |
| e 第2关节运动范围 (°) | 140 |
| f 运动范围 (mm) | 141.6 |
| g 后方运动范围 (mm) | 325.5 |
| h 第1关节机械停止位的角度 (°) | 2.8 |
| i 第2关节机械停止位的角度 (°) | 4.2 |
| j 机械停止位的范围 (mm) | 128.8 |
| k 后方机械停止位的范围 (mm) | 333.5 |

HBR

Horbaorobot



凯宝机器人科技有限公司

HORBAO ROBOT TECHNOIOGY CO.,LTD

台湾地址：330桃园市桃园区大兴西路二段6号14楼之2

电话：+886-3-2151189

传真：+886-3-2150297

东莞地址：东莞市松山湖高新科技产业开发区创业园13栋1楼

电话：+86-769-8920-9566

传真：+86-769-8920-9570

苏州地址：苏州市高新区竹园路209号4栋801-802室

电话：+86-512-6813-8835

传真：+86-512-6802-8827

www.horbaorobot.com

Email: horbao@horbaorobot.com

