

电缆内置型点焊多用途机器人

# SRA100H/SRA133HL



## 电缆内置中空手臂

在中空结构的手臂中简洁地安装焊接电缆和软管类

- 避免电缆弹出后与周围装置干涉
- 通过手腕动作使电缆动作稳定，提高可靠性
- 提高离线教示的精度  
可进行包括焊接电缆在内的模拟

## 高速点焊动作

■追求轻量、高刚性、高速控制技术，并使其不断进化发展  
实现优异的高速点焊动作

# SRA100H/SRA133HL

## 主体规格

项目	规格		
机器人型号	SRA100H-01	SRA133HL-01	
结构	关节型		
关节数	6		
驱动方式	AC伺服方式		
最大动作范围	J1	±3.14rad (±180°)	
	J2	-1.40~+1.05rad (-80°~+60°)	
	J3	-2.56~+2.62rad (-146.5°~+150°)	-2.33~+2.62rad (-133.4°~+150°)
	J4	±3.66rad (±210°)	
	J5	±2.18rad (±125°)	
	J6	±3.66rad (±210°)	
最大速度	J1	2.18rad/s (125°/s)	2.01rad/s (115°/s)
	J2	2.00rad/s (115°/s)	1.83rad/s (105°/s)
	J3	2.11rad/s (121°/s)	1.97rad/s (113°/s)
	J4	3.66rad/s (210°/s)	
	J5	3.05rad/s (175°/s)	
	J6	5.41rad/s (310°/s)	
可搬质量	手腕部	100kg	133kg
	第1手臂上※1	20kg	
手腕容许静负荷扭矩	J4	830N·m	
	J5	830N·m	
	J6	441N·m	
手腕容许最大惯性力矩※2	J4	85.0kg·m <sup>2</sup>	
	J5	85.0kg·m <sup>2</sup>	
	J6	45.0kg·m <sup>2</sup>	
最大工作半径	2,654mm	2,951mm	
位置反复精度※3	±0.1mm	±0.15mm	
设置方法	地面安装		
设置条件	周围温度:0~45℃※4 周围湿度:20~85%RH(应无结露) 安装面的容许振动:0.5G(4.9m/s <sup>2</sup> )以下		
主体质量	1040kg	1070kg	

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

※1 第1轴~第6轴在控制画面中分别显示为J1~J6。

※2 不支持防爆。

※3 第1手臂上负荷根据安装位置、手腕负荷重量会有变化。

※4 请注意手腕容许惯性力矩根据手腕负荷条件会有不同。

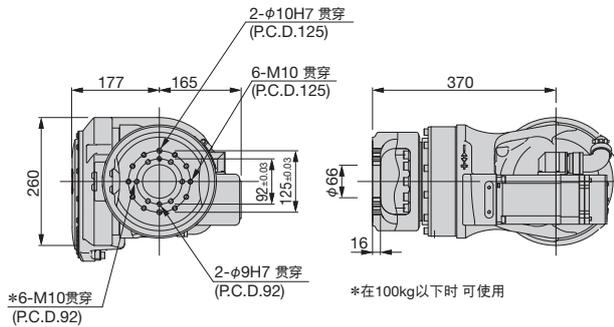
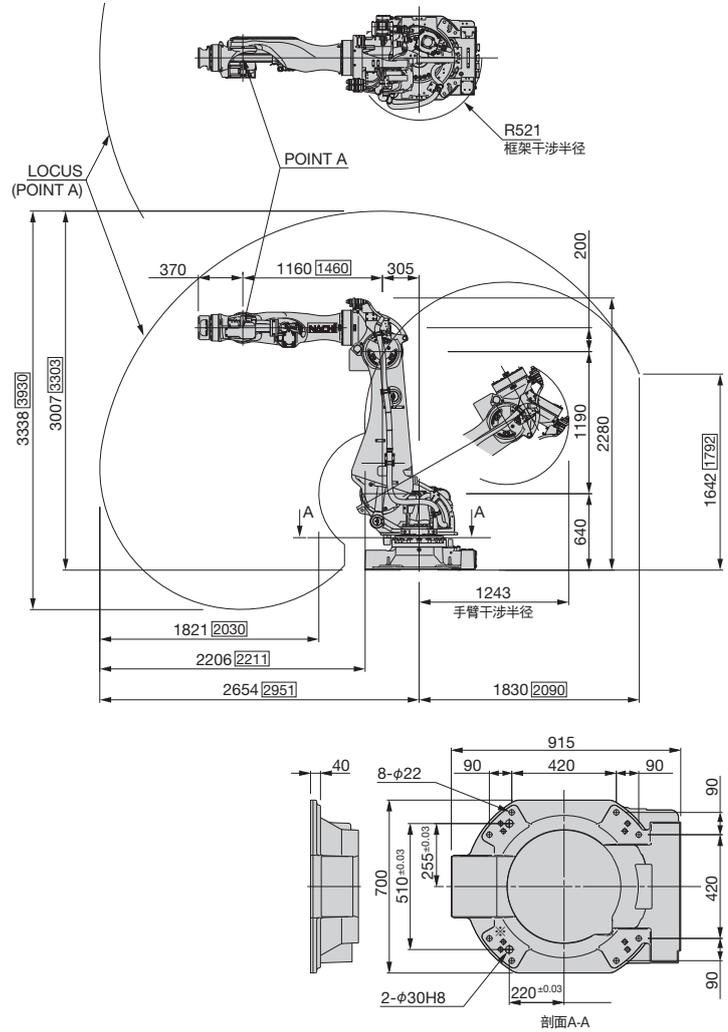
※5 依据JIS B 8432。

※6 在海拔1,000m以下使用。超过容许高度时，周围温度受到限制。

## 外形尺寸及动作范围

SRA100H-01/SRA133HL-01

※ □ 内为SRA133HL-01的数值。



● 本册中的数据均来自于不二越内部实验，于特定测试环境下所得(请见各项具体说明)。

● 本产品的额定功率、规格、外部尺寸等如需改良而变更，恕不另行通告。

● 如果本产品的最后使用者与军事相关，或用于兵器等的制造，可能成为“外汇及国际贸易管理法”规定的出口限制的对象。出口时，请进行充分的审查和办理所需的出口手续。



工博士网: [www.gongboshi.com](http://www.gongboshi.com)

官 网: [www.gongboshi.org](http://www.gongboshi.org)

邮 箱: [service@gongboshi.com](mailto:service@gongboshi.com)

电 话: 021-31666777