

SP120

● 产品简介 Product Info.

SP系列搬运机器人采用4轴设计，具有结构精简、故障率低、操作方便、能耗低、占地面积少等优点。强大的手腕负载能力能轻而易举地完成搬运任务，该搬运机器人主要适用于负载较大、大范围的工作场合。

地完成搬运任务，该搬运机器人主要适用于负载较大、大范围的工作场合。

SP120特性：手腕负载能力为120Kg，最大工作半径为2403mm。

● 产品特点 Features

- ▶ 工作空间大
- ▶ 性能稳定
- ▶ 运行速度快
- ▶ 通用性能佳
- ▶ 模块化的机械结构设计

● 产品应用 Application

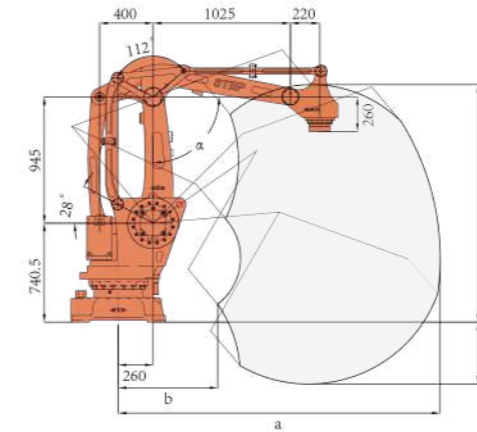
▶ 物料搬运、码垛

- 1.更大的灵活性，更稳定的性能，更低的能耗；
- 2.具有高速性能的最大化吞吐量；
- 3.超长的运行时间；
- 4.固定的自动化。



● 工作空间 Working Space

a	b	c	d
2403	742	1776	462



● 技术指标 Principal Data

型号Model		SP120
手腕额定负载 Wrist Rated Payload		120 kg
最大工作半径 Max Working Radius		2403 mm
自由度 DOF		4
关节速度 Max Speed	J1	145° /s
	J2	110° /s
	J3	120° /s
	J4	300° /s
关节范围 Max Operation Area	J1	± 165°
	J2	+85° ~ -40°
	J3	+65° ~ -65°
	J4	± 360°
J2+J3		+120° ~ -20°
手腕允许负载力矩 Wrist Allowable Torque	J4	250 Nm
手腕允许负载惯量 Wrist Allowable Torque	J4	70 kgm ²
重量 Weight		1040 kg
重复定位精度 Position Repeat Accuracy		± 0.2mm
环境温度 Ambient Temperature		0 ~ 40°C



工博士网: www.gongboshi.com
 官网: www.gongboshi.org
 邮箱: service@gongboshi.com
 电话: 021-31666777

SP200

● 产品简介 Product Info.

SP系列搬运机器人采用4轴设计，具有结构精简、故障率低、操作方便、能耗低、占地面积少等优点。强大的手腕负载能力能轻而易举地完成搬运任务，该搬运机器人主要适用于负载较大、大范围的工作场合。

SP200特性：手腕负载能力为200Kg，最大工作半径为3003mm。

● 产品特点 Features

- ▶ 工作空间大
- ▶ 性能稳定
- ▶ 运行速度快
- ▶ 通用性能佳
- ▶ 模块化的机械结构设计

● 产品应用 Application

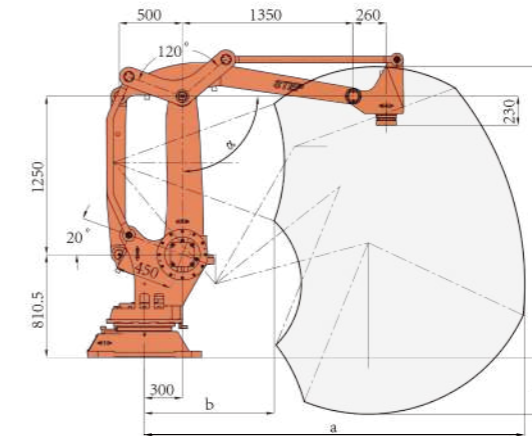
▶ 物料搬运、码垛

- 1.更大的灵活性，更稳定的性能，更低的能耗；
- 2.具有高速性能的最大化吞吐量；
- 3.超长的运行时间；
- 4.固定的自动化。



● 工作空间 Working Space

a	b	c	d
3003	1026	2292	446



● 技术指标 Principal Data

型号Model		SP200
手腕额定负载 Wrist Rated Payload		200 kg
最大工作半径 Max Working Radius		3003 mm
自由度 DOF		4
关节速度 Max Speed	J1	120° /s
	J2	120° /s
	J3	120° /s
	J4	300° /s
关节范围 Max Operation Area	J1	± 180°
	J2	+75° ~ -40°
	J3	+60° ~ -50°
	J4	± 360°
	J2+J3	+112° ~ -20°
手腕允许负载力矩 Wrist Allowable Torque	J4	480 Nm
手腕允许负载惯量 Wrist Allowable Torque	J4	70 kgm ²
重量 Weight		1820 kg
重复定位精度 Position Repeat Accuracy		± 0.5mm
环境温度 Ambient Temperature		0 ~ 40°C

工博士
智能工厂服务商
www.gongboshi.com