

SA1400

● 产品简介 Product Info.

SA系列焊接机器人外形紧凑、体积小、重量轻，是专用的弧焊机器人，能够实现稳定的焊接，获得高度精确的焊接路径，缩短焊接周期，延长管件和线缆寿命。同时，SA系列焊接机器人能够在狭小的空间内灵活地进行焊接作业，安装方式可以选择为地面安装、挂装、倒装。

SA1400特性：手腕负载为6Kg，最大工作半径为1405mm。

● 产品特点 Features

- ▶ 体积小
- ▶ 重量轻
- ▶ 运行速度快
- ▶ 重复定位精度高
- ▶ 焊接稳定性强

● 产品应用 Application

▶ 弧焊、切割

1. 稳定和提高焊接质量，保证其均一性；
2. 提高生产率，一天可24小时连续生产；
3. 改善工人劳动条件，可在有害环境下长期工作；
4. 降低对工人操作技术的要求；
5. 缩短产品改型换代的周期，减少相应的设备投资；
6. 可实现批量产品焊接自动化；
7. 节省地面空间。

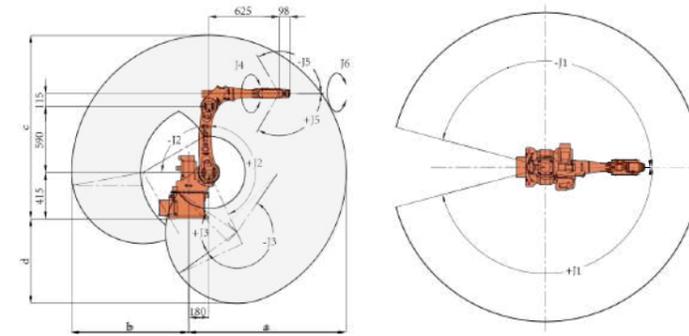
▶ 物料搬运、码垛

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
1405	1045	1640	755



● 技术指标 Principal Data

型号 Model		SA1400
手腕额定负载 Wrist Rated Payload		6kg
最大工作半径 Max Working Radius		1405 mm
自由度 DOF		6
关节速度 Max Speed	J1	180° /s
	J2	180° /s
	J3	200° /s
	J4	450° /s
	J5	320° /s
	J6	450° /s
关节范围 Max Operation Area	J1	± 165°
	J2	+155° ~ -90°
	J3	+70° ~ -200°
	J4	± 170°
	J5	± 120°
	J6	± 360°
关节允许负载力矩 Wrist Allowable Torque	J4	11.8 Nm
	J5	9.8 Nm
	J6	5.9 Nm
关节允许负载惯量 Wrist Allowable Torque	J4	0.6 kgm ²
	J5	0.25 kgm ²
	J6	0.06 kgm ²
重量 Weight		143 kg
重复定位精度 Position Repeat Accuracy		± 0.05mm
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

SA1800

● 产品简介 Product Info.

SA系列焊接机器人外形紧凑、体积小、重量轻，是专用的弧焊机器人，能够实现稳定的焊接，获得高度精确的焊接路径，缩短焊接周期，延长管件和线缆寿命。同时，SA系列焊接机器人能够在狭小的空间内灵活地进行焊接作业，安装方式可以选择为地面安装、挂装、倒装。

SA1800特性：手腕负载为8Kg，最大工作半径为1818mm。

● 产品特点 Features

- ▶ 工作空间大
- ▶ 重量轻
- ▶ 运行速度快
- ▶ 重复定位精度高
- ▶ 焊接稳定性强

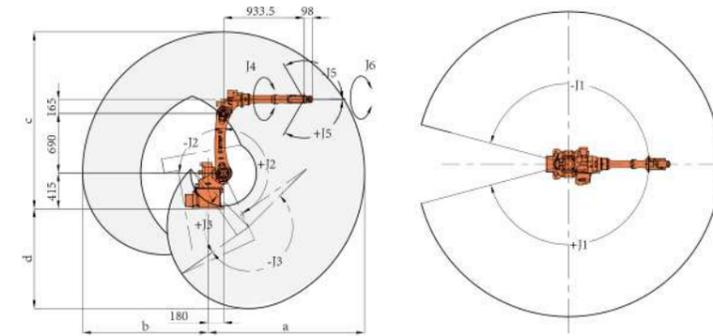
● 产品应用 Application

- ▶ 弧焊、切割
 1. 稳定和提高焊接质量，保证其均一性；
 2. 提高生产率，一天可24小时连续生产；
 3. 改善工人劳动条件，可在有害环境下长期工作；
 4. 降低对工人操作技术的要求；
 5. 缩短产品改型换代的周期，减少相应的设备投资；
 6. 可实现批量产品焊接自动化；
 7. 节省地面空间。
- ▶ 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
1818	1458	2053	1158



● 技术指标 Principal Data

型号 Model		SA1800
手腕额定负载 Wrist Rated Payload		8kg
最大工作半径 Max Working Radius		1818 mm
自由度 DOF		6
关节速度 Max Speed	J1	150° /s
	J2	150° /s
	J3	160° /s
	J4	360° /s
	J5	320° /s
	J6	360° /s
关节范围 Max Operation Area	J1	± 165°
	J2	+155° ~ -90°
	J3	+80° ~ -190°
	J4	± 185°
	J5	± 120°
	J6	± 360°
关节允许负载力矩 Wrist Allowable Torque	J4	22 Nm
	J5	16.5 Nm
	J6	6.7 Nm
关节允许负载惯量 Wrist Allowable Torque	J4	0.75 kgm ²
	J5	0.35 kgm ²
	J6	0.1 kgm ²
重量 Weight		160 kg
重复定位精度 Position Repeat Accuracy		± 0.05mm
环境温度 Ambient Temperature		0 ~ 40℃

SA系列焊接机器人 SA6/1400

型号		SA6/1400
最大工作半径		1405mm
重复定位精度		±0.05mm
可搬重量		6kg
自由度		6
单轴最大速度(°/s)	J1	180
	J2	180
	J3	200
	J4	450
	J5	320
	J6	450
关节范围(°)	J1	±165
	J2	155~-90
	J3	70~-200
	J4	±170
	J5	±120
	J6	±360
手腕允许静负荷扭矩	J4	11.8Nm
	J5	9.8Nm
	J6	5.9Nm
关节允许负载惯量	J4	0.6kg.m ²
	J5	0.25kg.m ²
	J6	0.06kg.m ²
安装方式		地面, 悬挂, 倾斜
设置条件	环境温度	0°C~40°C
	环境湿度	45-75%RH
	安装面的振动值	0.5G(4.9m/s ²)以下
本体重量		143kg

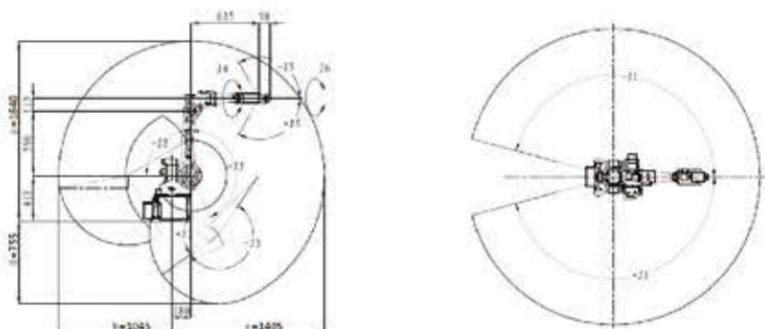


SA6/1400H

型号		SA6/1400H
最大工作半径		1445mm
重复定位精度		±0.05mm
可搬重量		6Kg
自由度		6
单轴最大速度(°/s)	J1	220
	J2	220
	J3	250
	J4	430
	J5	400
	J6	600
关节范围(°)	J1	±165
	J2	155~-90
	J3	
	J4	±170
	J5	±130
	J6	
手腕允许静负荷扭矩	J4	11.8Nm
	J5	9.8Nm
	J6	4.2Nm
关节允许负载惯量	J4	0.6kg.m ²
	J5	0.25kg.m ²
	J6	0.06kg.m ²
安装方式		地面, 悬挂, 倾斜
设置条件	环境温度	0°C~40°C
	环境湿度	45-75%RH
	安装面的振动值	0.5G(4.9m/s ²)以下
本体重量		165kg



● 工作空间 Working Space



● 工作空间 Working Space

