

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 ²
	J5	85.0kg·m ²
	J6	45.0kg·m ²
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°C※4 周围湿度: 20~85%RH (应无结露) 安装面的容许振动: 0.5 G (4.9 m/s ²) 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。

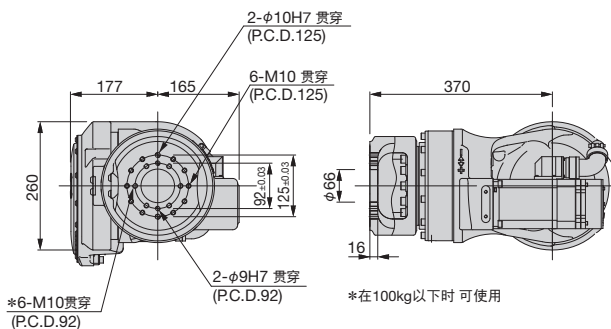
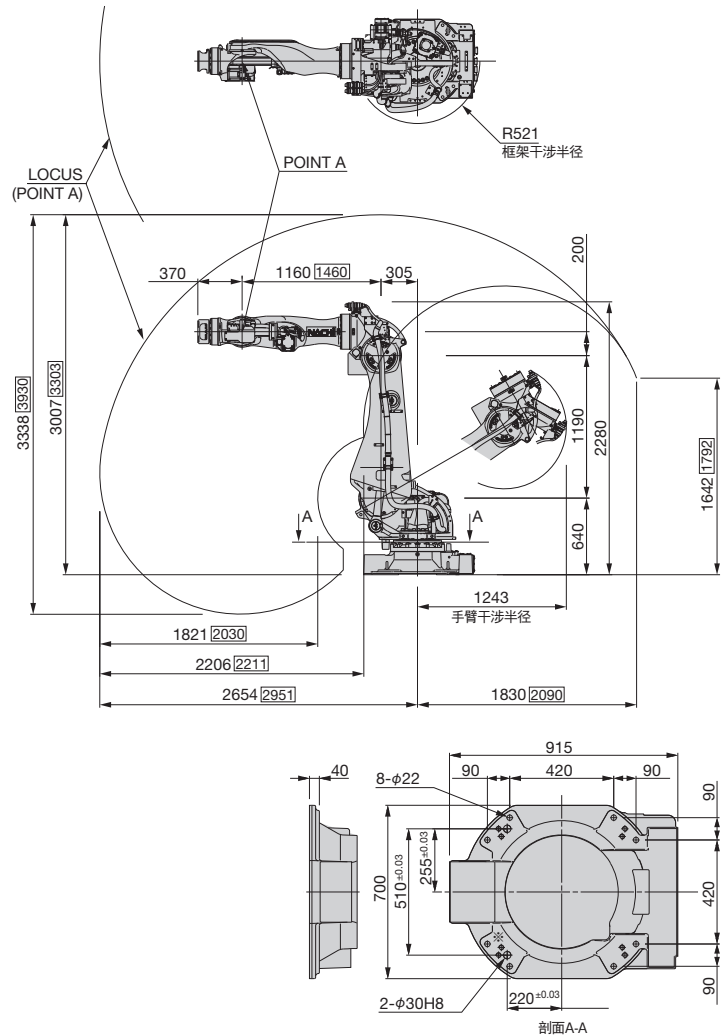
※5 依据JIS B 8432。

※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。



●本册中的数据均来源于不二越内部实验，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。

那智不二越(上海)贸易有限公司

上海市普陀区丹巴路98弄7号 龙裕财富中心11层 邮编200062
电话: 021-6915-2200 传真: 021-6915-5427

重庆分公司 重庆市江北区红鼎国际名苑C座17-18, 17-19 邮编400020
电话: 023-8816-1967 传真: 023-8816-1968

沈阳分公司 辽宁省沈阳市沈河区悦宾街1号 方圆大厦304室 邮编110000
电话: 024-3120-2252 传真: 024-2250-5316

北京分公司 北京市朝阳区朝外大街乙12号 昆泰国际大厦 903A室 邮编100020
电话: 010-5879-0181 传真: 010-5879-0182

NACHI-FUJIKOSHI CORP.

Tokyo Head Office
Shiodome Sumitomo Bldg. 17F 1-9-2 Higashi-shinbashi,
Minato-ku, Tokyo 105-0021, JAPAN
Tel: +81-(0)3-5568-5245 Fax: +81-(0)3-5568-5236

Toyama Head Office
1-1-1 Fujikoshi-Honmachi, Toyama 930-8511, JAPAN
Tel: +81-(0)76-423-5111 Fax: +81-(0)76-493-5211

CATALOG NO. R7204C

2013.11.V-ABE-ABE