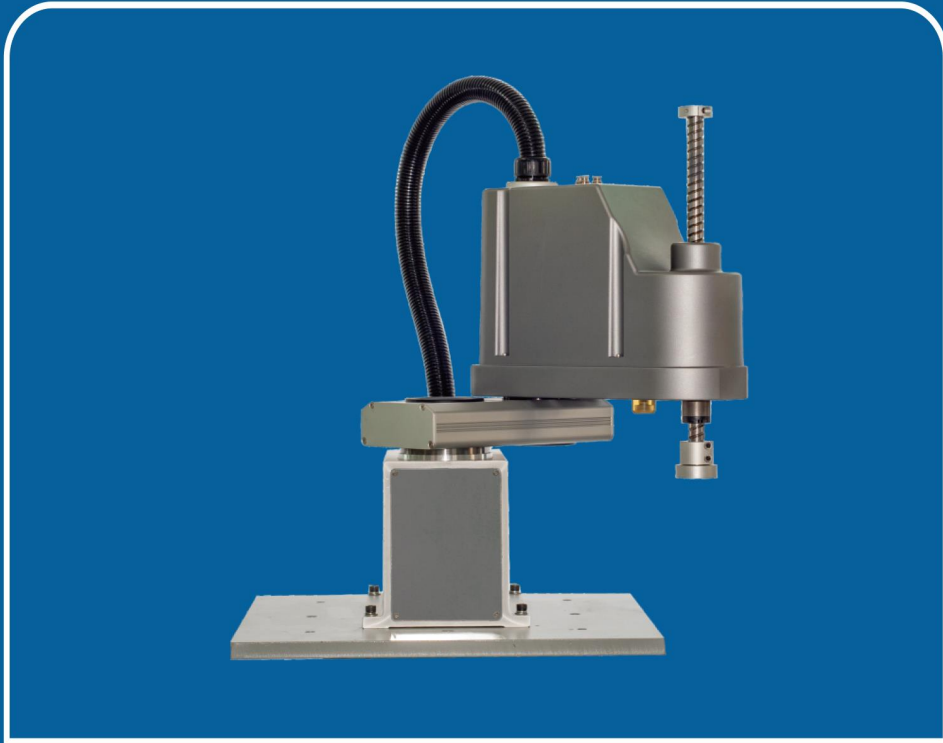


SCARA 四轴机器人

Scara four-axis robot >>



SCARA四轴机器人简介 SCARA Introduction To Four-axis Robot

水平多关节机器人（选择顺应性装配机器手臂）是一种水平多关节机器人，具有四个轴和四个运动自由度：X,Y,Z方向的平动自由度和绕Z轴的转动自由度。

在X,Y方向上具有顺从性，而在Z轴方向上具有良好的刚度，大臂和小臂是串联的两杆结构，类似人的手臂，可以伸进有限的空间中进行作业，然后收回。

它的第一，二，四轴具有转动特性，第三轴具有线性移动特性，并且第三和第四可以根据工作需要的不同，制造成相应多种不同的形态。

索罗四轴机器人系列

- 水平多关节机器人（选择顺应性装配机器人手臂）
是一种水平多关节机器人，具有四个轴和四个运动自由度：X,Y,Z方向的平动自由度和绕Z轴的转动自由度。

型号

THO 4 4 6

轴数

4 : 4轴

6 : 6轴

有效载荷

6 : 6kg

轴臂长

4 : 400mm

5 : 500mm

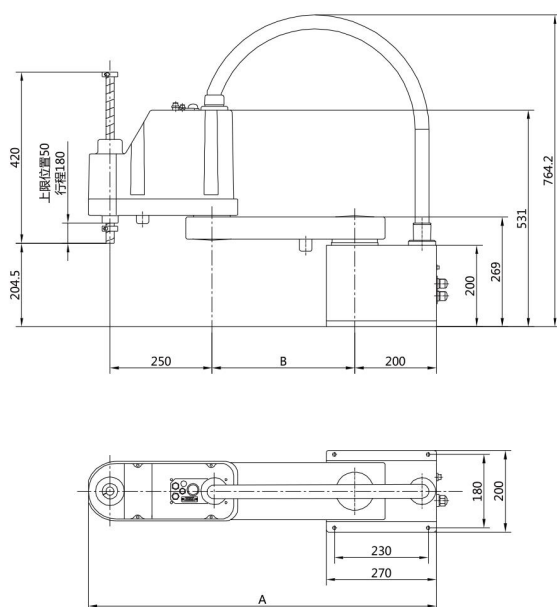
6 : 600mm



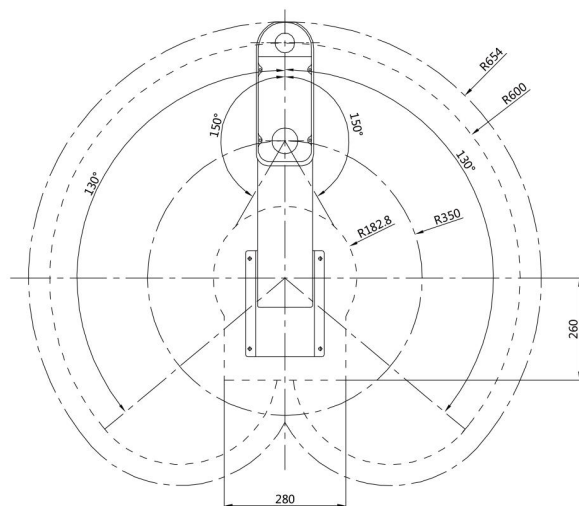
功能表 Menu

型号		THO446	THO456	THO466
臂长	第1-2轴臂	400mm	500mm	600mm
最大运动速度	第1-2关节	9100mm/s	9800mm/s	10500mm/s
	第3关节	1333.34mm/s		
	第4关节	2400°/s		
本体重量		22kg	23kg	24kg
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	±132°		
	第2关节	±150°		
	第3关节	270mm		
	第4关节	±360°		
负载	额定值	3KG		
	最大值	6KG		
标准循环时间		40秒	50秒	55秒
电机功耗	第1、2关节	200W		
	第3、4关节	100W		
原点复位		标尺		
用户电路		15针D-sub接口, RJ45 8针 (CAT5e)		
用户气路		Φ4mm*1, Φ6mm*2		
安装环境		标准型		

■台面安装外形图



■台面安装运动范围



	标准型		
	THO446	THO456	THO466
A	400	500	600
B	150	250	350
活动最大范围	R454	R554	R654
Z轴活动中径	R400	R500	R600
活动最小内径	R150	R250	R350



■THO示教器

本产品型号为THO示教器，是一种机器人示教器通用型硬件平台。本产品具备如下优势：

- 1) 采用TI Cortex-A8 32位高性能工业控制处理器，在图形处理、工业以太网和灵活外设等方面具有非常突出的优势；
- 2) 专业的人机工程学设计，结构美观，整体布局和设计充分考虑了人性化，为用户提供良好的操作体验；
- 3) 按键、指示灯可扩展性好，方便用户自定义；
- 4) 8inch TFT大屏幕，提供丰富、清晰的人机交互窗口，提升产品档次；
- 5) 完全自主知识产权设计，软硬件平台成熟、稳定；
- 6) 功能部件齐全，使能开关、触摸笔等可选配，可以完全满足不同用户的应用需求。



■四轴驱控一体柜

新一代驱控一体控制柜为用户提供一揽子工业机器人电控解决方案，应用于SCARA机器人的控制。自带上下料、码垛、视觉、传送带跟踪等多种通用工艺，并可根据用户需求进行定制；同时提供完整API接口，用户可根据需求高效、方便地自主开发专用工艺（PApp）与专用工艺界面（PUI）。