



AIR12-2000-HI

高速度
高精度
高稳定性
紧凑的结构方案
光伏专用排版机器人

High speed
High precision
High stability
Compact design
Photovoltaic robots

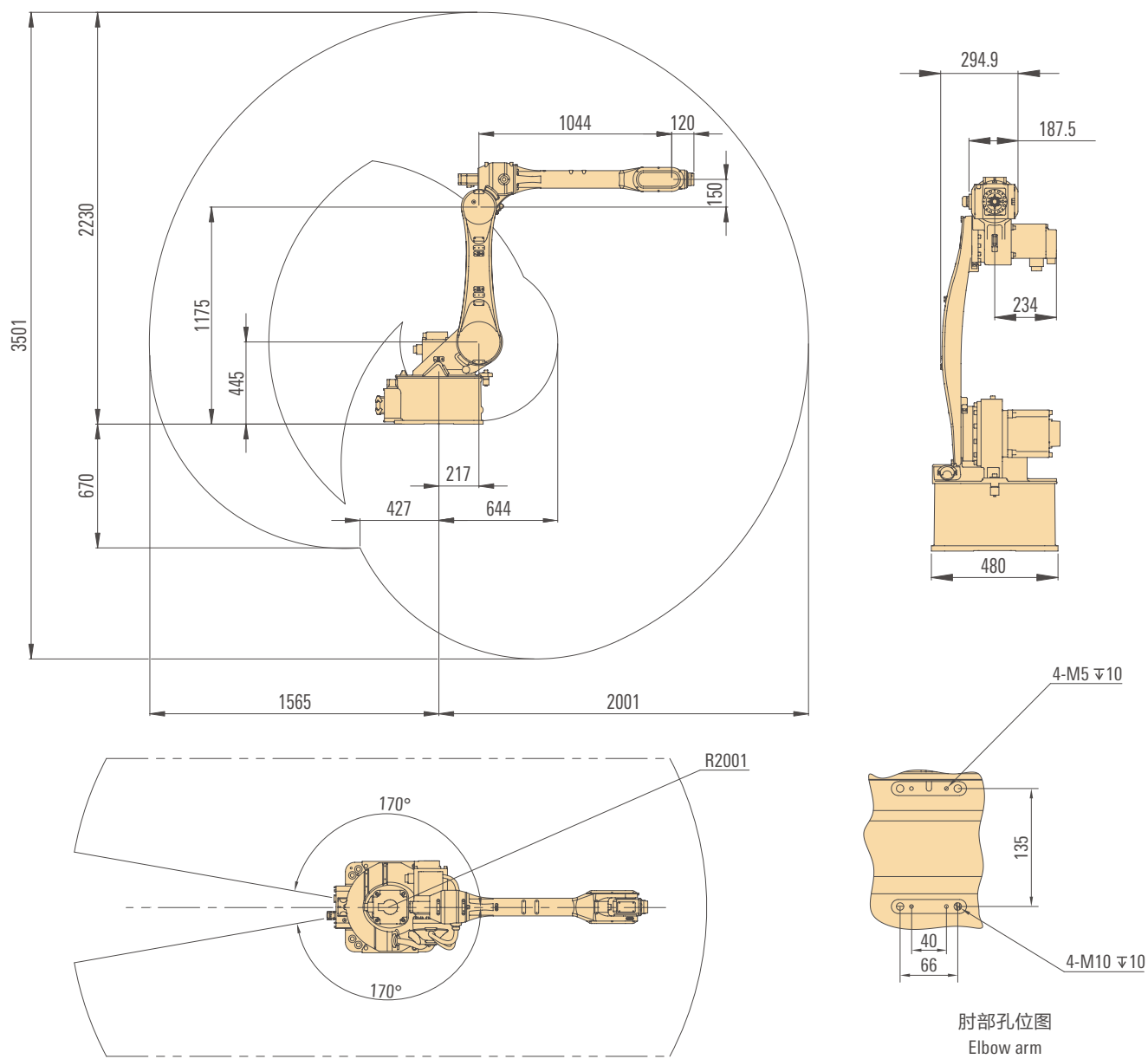
- 大惯量无抖动。
High inertia, jitter-free.
- 重复定位精度达到 $\pm 0.03\text{mm}$ 。
High position repeatability up to $\pm 0.03\text{mm}$.
- 适于光伏电池片高速、高频性搬运、上下料等应用。
Suitable for high speed, high frequency handling of photovoltaic cells, loading & unloading applications.

型号 Type		AIR12-2000-HI
轴数 Axes		6
负载 Payload		12kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	300kg
	最大运动范围 Reach	2001mm
定位精度 Positioning accuracy	位置重复定位精度 Position repeatability	$\pm 0.03\text{mm}$
IP 等级 Ingress Protection		IP54 (腕部 : IP67) IP54 (Wrist : IP67)
安装方式 Mounting		地装 / 壁装 / 吊装 Floor/ wall/ ceiling
运动范围 Working range	轴 1* Axis 1 rotation	$-170^{\circ}/+170^{\circ}$
	轴 2 Axis 2 arm	$-95^{\circ}/+155^{\circ}$
	轴 3 Axis 3 arm	$-95^{\circ}/+170^{\circ}$
	轴 4 Axis 4 wrist	$-185^{\circ}/+185^{\circ}$
	轴 5 Axis 5 bend	$-135^{\circ}/+135^{\circ}$
	轴 6 Axis 6 turn	$-400^{\circ}/+400^{\circ}$
运动速度 Rotation rate	轴 1 Axis 1 rotation	220°/s
	轴 2 Axis 2 arm	220°/s
	轴 3 Axis 3 arm	170°/s
	轴 4 Axis 4 wrist	355°/s
	轴 5 Axis 5 bend	465°/s
	轴 6 Axis 6 turn	300°/s
适用控制柜 Controllers		inCube22/ARC5-25
安装条件 Mounting conditions	环境温度: 5~45℃ Ambient temperature: 5~45℃ 湿度: 恒温下 95% 以内, 无凝露。 Humidity: not more than 95% at constant temperature without condensation. 允许高度: 操作机正常工作环境的海拔高度不应超过 1000 米 (在 1000 米 -4000 米高度范围内, 操作机应降额使用)。 Allowable altitude: not more than 1000m above sea level. 不应有腐蚀性、可燃性、易爆性气体。 No corrosive, flammable or explosive gases.	

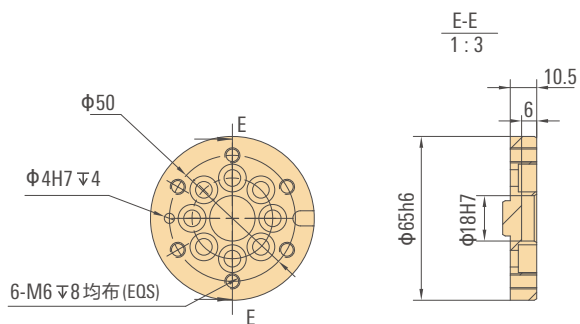


* 若去除机械限位, 运动范围可达 $-180^{\circ}/+180^{\circ}$ 。
If the mechanical limit is removed, the working range can reach $-180^{\circ}/+180^{\circ}$.

外形尺寸及运动范围 Outline dimension and Working range



法兰图 Flange drawing



底座安装图 Base installation drawing

