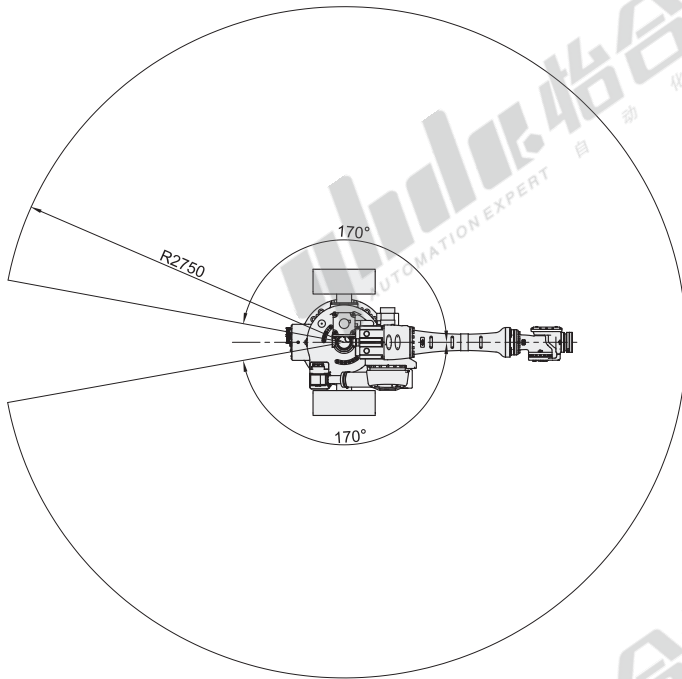
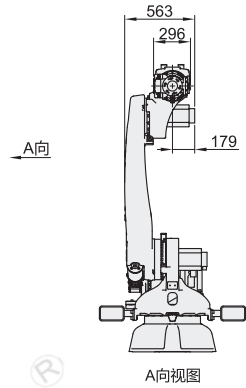
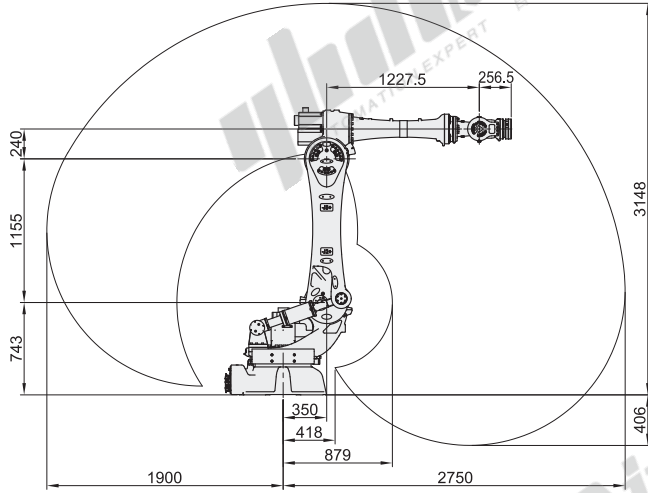


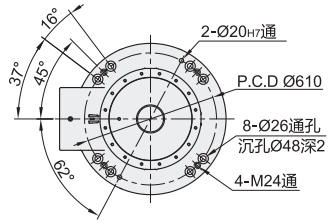
代码	类型
ZMJ06	六轴机器人 重载型

产品特点:

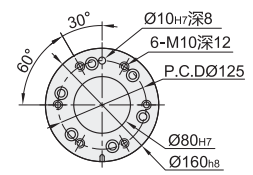
- 具有连续点焊短距离快速位移能力, 0.5s内可以完成50mm位移的快速运动;
- 操作机手腕纤细, 非常适于探入到车身车厢内进行点焊作业;
- 配备了管线包, 使得焊接线缆、软管(水/气)与机器人本体紧密贴合, 有效减少空间干扰和线缆磨损及喷溅损坏, 十分适用于手腕动作复杂度较高的汽车点焊作业。



底座安装尺寸图



机械连接法兰尺寸图



视角标准: 第一视角

基本参数表

型号	中空手腕	手腕负载 (kg)	最大运动范围 (mm)	重复定位精度 (mm)	标配件
代码 臂长(mm)	N(无)	165	2750	±0.1	控制器
ZMJ06 2750	N(无)				

轴数	6	
最大工作半径	2750	
重复定位精度	±0.1	
手腕负载	165kg	
运动范围	轴1	-170°/+170°
	轴2	-60°/+85°
	轴3	-120°/+155°
	轴4	-360°/+360°
	轴5	-125°/+125°
	轴6	-360°/+360°
运动速度	轴1	125°/s
	轴2	113°/s
	轴3	125°/s
	轴4	180°/s
	轴5	175°/s
	轴6	280°/s
安装方式	地装	

型号	中空手腕
代码 臂长(mm)	N(无)
ZMJ06 2750	N(无)

请按图示订货 ZMJ06 — 2750 — N