



XB4(h)*

负载: 4kg
臂展: 596mm

应用场景

装配与测试 · 机床内部上下料
搬运 · 分拣 · 包装 · 去毛刺

*h 中空手腕



- 整机内部走线,可任意角度安装,结构紧凑,易于布置
- 高速高精度,最大化生产效率
- 可选整机 IP67 高防护等级,应对恶劣环境游刃有余
- 可选中空手腕,避免配线、配管干涉周边设备,在狭窄空间穿梭自如

XB4系列机器人基本参数

产品名称		XB4	XB4h
自由度		6	6
最大工作半径		596mm	596mm
重复定位精度		±0.02mm	±0.02mm
手腕负载		4kg	4kg
运动范围	轴1	±170°	±170°
	轴2	+144° / -80°	+144° / -80°
	轴3	+54° / -194°	+54° / -194°
	轴4	±170°	±170°
	轴5	±119°	±119°
	轴6	±360°	±360°
最大速度	轴1	440°/s	440°/s
	轴2	355°/s	355°/s
	轴3	440°/s	440°/s
	轴4	490°/s	490°/s
	轴5	450°/s	450°/s
	轴6	720°/s	900°/s
防护等级		IP54(可选IP67)	IP54(可选IP67)
安装方式		地面, 悬挂	地面, 悬挂
本体质量		约32kg	约32kg
集成气源		4-Φ4气管(5bar)	4-Φ4气管(5bar)
集成信号源		8路信号 (30V, 0.5A)	8路信号 (30V, 0.5A)
变压器额定功率		1.5kVA	1.5kVA
配套控制器		XBC3	XBC3

XB4系列机器人工作区间

