



## AIR10-1420

高速度	High speed
高精度	High precision
高稳定性	High stability
紧凑的结构方案	Compact design
腕部 IP67, 高防护	Wrist IP67, high-protection

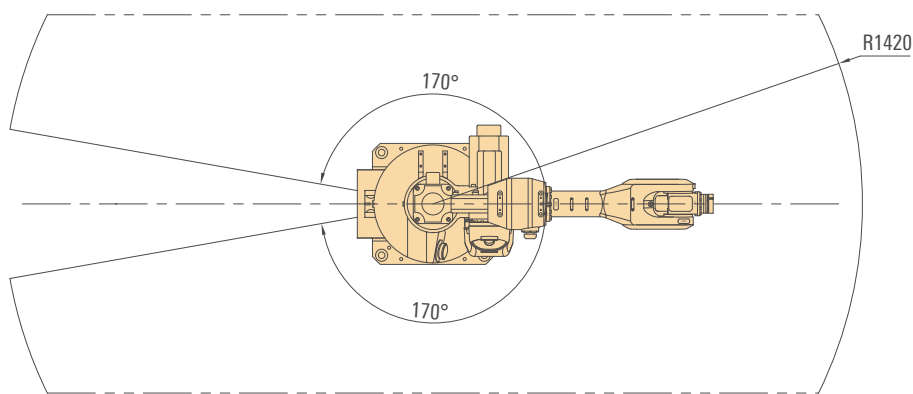
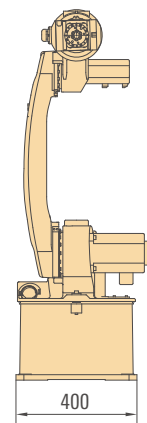
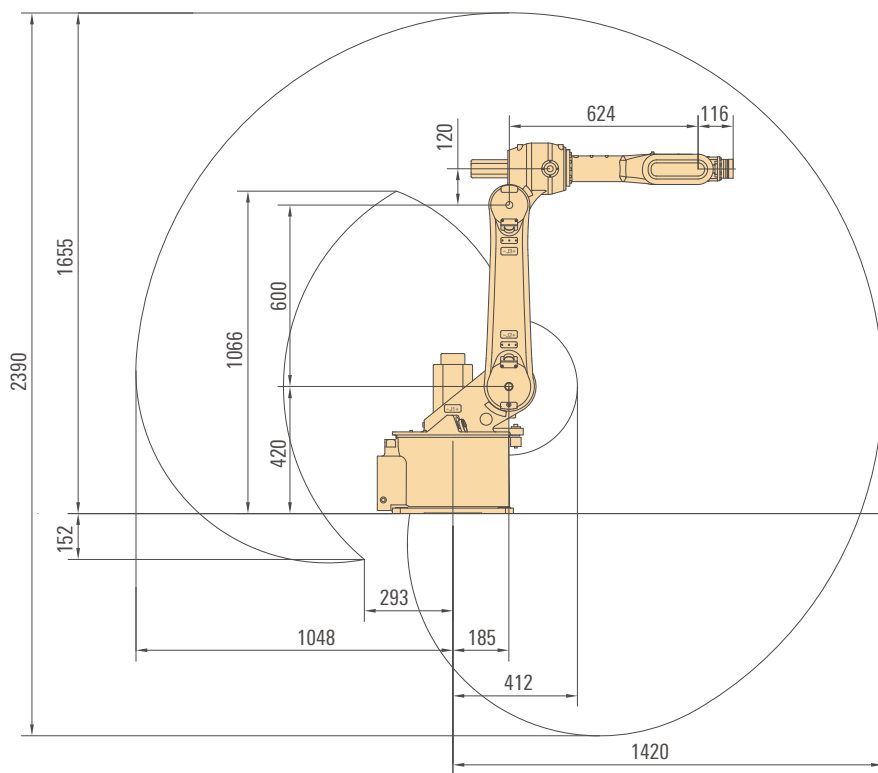
- 一流的运动速度, 高达  $\pm 0.02\text{mm}$  的重复定位精度。  
Superior moving speed, position repeatability up to  $\pm 0.02\text{mm}$ .
- 主要应用于上下料、打磨抛光、焊接等较恶劣环境下的作业, 以及搬运、码垛等高节拍需求的作业。  
AIR10-1420 is mainly used in loading & unloading, grinding & polishing, welding and other operations in harsh environment, as well as handling, palletizing and other operations with shorter cycle time demands.

型号 Type		AIR10-1420
轴数 Axes		6
负载 Payload		10kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	180kg
	最大运动范围 Reach	1420mm
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	$-85^\circ/+150^\circ$
	轴 3 Axis 3 arm	$-95^\circ/+170^\circ$
	轴 4 Axis 4 wrist	$-195^\circ/+195^\circ$
	轴 5 Axis 5 bend	$-135^\circ/+135^\circ$
	轴 6 Axis 6 turn	$-360^\circ/+360^\circ$
运动速度 Rotation rate	轴 1 Axis 1 rotation	200°/s
	轴 2 Axis 2 arm	200°/s
	轴 3 Axis 3 arm	200°/s
	轴 4 Axis 4 wrist	370°/s
	轴 5 Axis 5 bend	370°/s
	轴 6 Axis 6 turn	600°/s
适用控制柜 Controllers		inCube20
安装条件 Mounting conditions	环境温度: $0\sim 45^\circ\text{C}$ Ambient temperature: $0\sim 45^\circ\text{C}$ 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.	



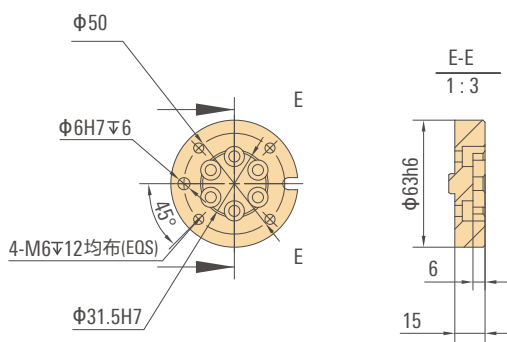
\* 若去除机械限位, 运动范围可达  $-180^\circ/+180^\circ$ 。  
If the mechanical limit is removed, the working range can reach  $-180^\circ/+180^\circ$ .

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



肘部孔位图  
Elbow arm

法兰图 Flange drawing



底座安装图 Base installation drawing

