SFR20-2000 su rotaia

Robot industriale a 6 assi con portata al polso di 20 kg, montato su asse lineare a pavimento. Rotaia da 4 m e corsa utile da 2,5 m per estendere l’area di movimentazione.

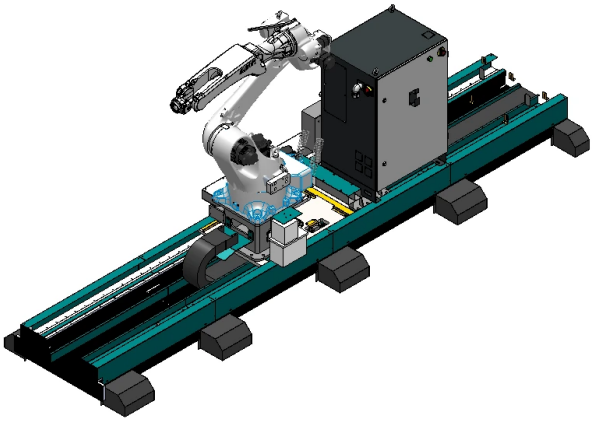


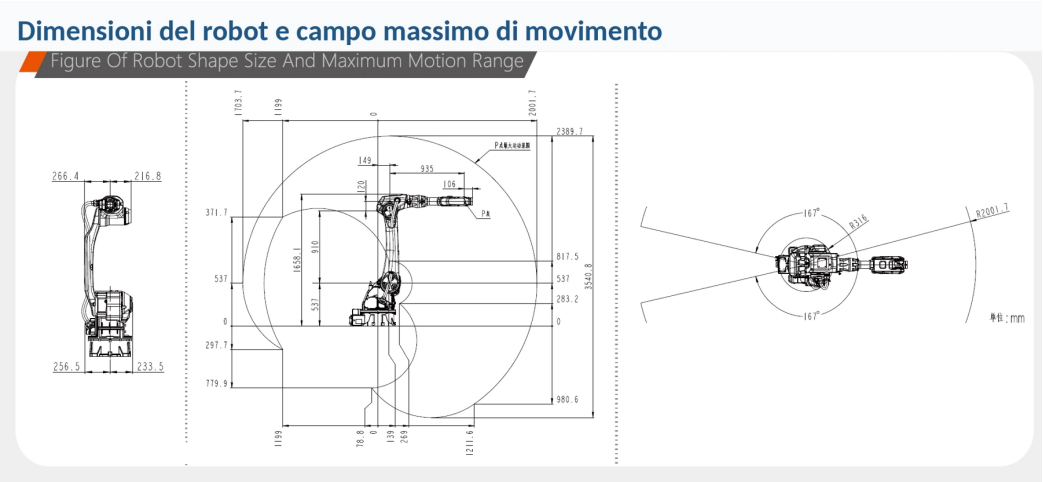
Immagine tecnica originale SENFENG del sistema SFR20-2000 su rotaia; aspetto e allestimento indicativi.

Robot	SFR20-2000, 6 assi
Portata al polso	20 kg
Sbraccio massimo	2.001,7 mm
Ripetibilità robot	±0,05 mm
Massa robot	270 kg
Lunghezza totale rotaia	4.000 mm
Corsa utile	2.500 mm
Portata nominale rotaia	1.000 kg
Velocità nominale / massima	200 / 300 mm/s
Ripetibilità asse lineare	±0,02 mm nella tabella dedicata
Controllo	QJRC1-SV
Alimentazione	380 V ±10%, 50 Hz ±1
Potenza apparente indicativa	65 kVA; da confermare

Pinza/gripper, impianto pneumatico, attrezzaggi e interfacce esterne sono da definire per l’applicazione. Portata e inerzia al polso comprendono l’attrezzatura di presa.

Manipolatore e campo di lavoro

Modello	SFR20-2000
Struttura	Robot industriale articolato verticale a 6 assi
Portata al polso	20 kg, comprensivi di presa e carico secondo verifica applicativa
Sbraccio massimo, scheda robot	2.001,7 mm; 2.001 mm nella tabella generale
Ripetibilità robot	±0,05 mm
Massa robot	270 kg
Asse 1	±172°
Asse 2	+150° / −110°
Asse 3	+85° / −150°
Asse 4	±185°
Asse 5	±115°
Asse 6	±360°
Protezione nella tabella componenti	Polso IP30; restanti parti IP54



Disegno originale SENFENG: campo di movimento e ingombri del robot. Il layout esecutivo deve comprendere rotaia, protezioni e accessi.

Rotaia, controllo e integrazione

Asse lineare a pavimento

Lunghezza totale rotaia	4.000 mm
Corsa utile	2.500 mm
Portata nominale rotaia	1.000 kg
Velocità nominale / massima	200 / 300 mm/s
Ripetibilità asse lineare	±0,02 mm nella tabella dedicata
Ripetibilità nella descrizione generale rotaia	±0,05 mm; valore da chiarire per l’allestimento
Coppia massima dichiarata	3.500 N·m

Quadro e utenze

Armadio	QJRC1-SV, IP54
Espansione	Fino a 3 assi esterni secondo configurazione
I/O standard	8 ingressi / 8 uscite, carico totale uscite massimo 2 A
Interconnessione	5 m standard; 10 / 15 m opzionali
Cavo unità di programmazione	7 m standard; 10 / 15 m opzionali
Alimentazione	380 V ±10%, 50 Hz ±1
Potenza apparente totale indicativa	65 kVA, da confermare sul progetto elettrico
Temperatura / umidità	0–45 °C; 20–80% UR senza condensa
Altitudine	Impianto ≤2.000 m; quadro ≤1.000 m

Ripetibilità, grado di protezione dei componenti e ingombri del quadro si confermano in fase di progettazione. La portata della rotaia è distinta dalla portata al polso del robot.

La documentazione di installazione e la valutazione dell’integrazione definiscono protezioni, ancoraggi, linea elettrica e scambio segnali con il reparto. Specifiche soggette a conferma nella configurazione d’ordine.