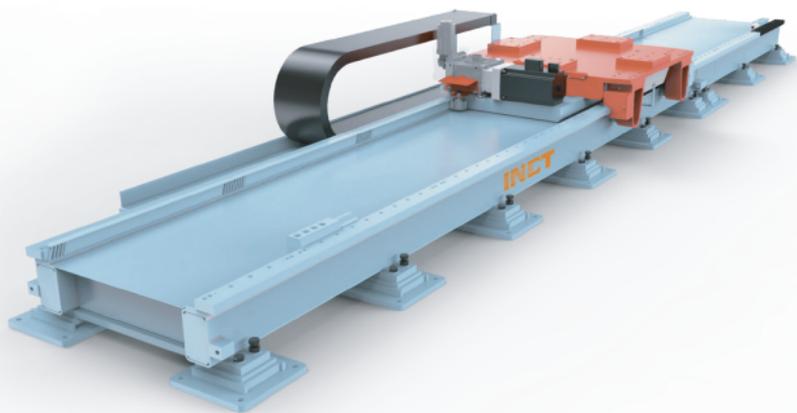
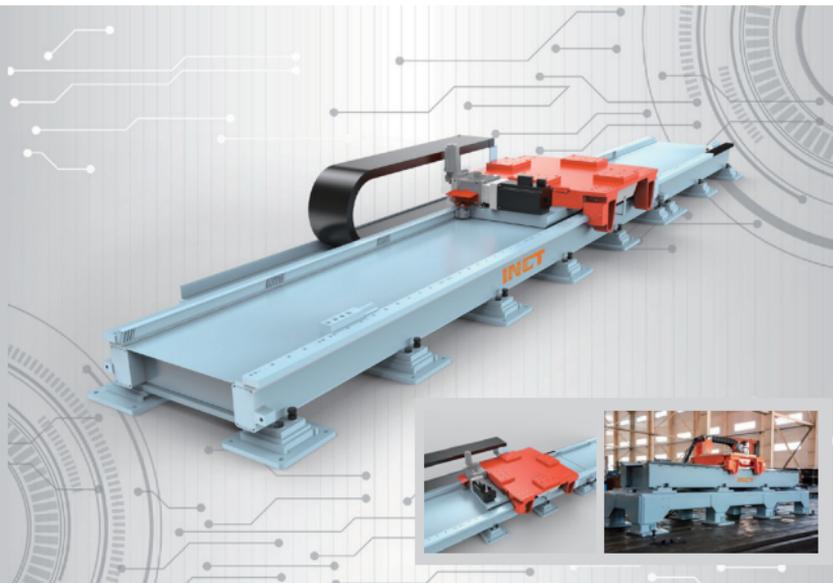


INCT



机器人第七轴通用移动轴——TF系

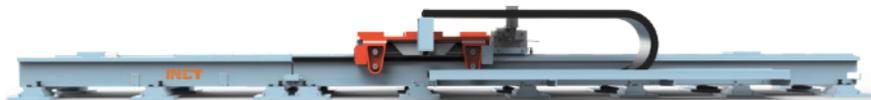
深圳市湘聚实业有限公司
Shenzhen Sunet Industry Co., Ltd.



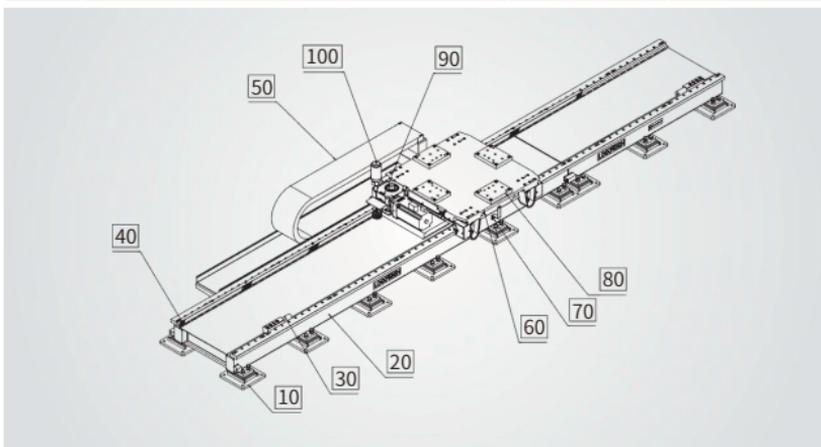
机器人第七轴通用移动轴——TF系

机器人第七轴 / 通用移动轴, 可以配套市场上主流机器人, 同时也适用于承载各类工装框架、移栽设备等实现线性运动。

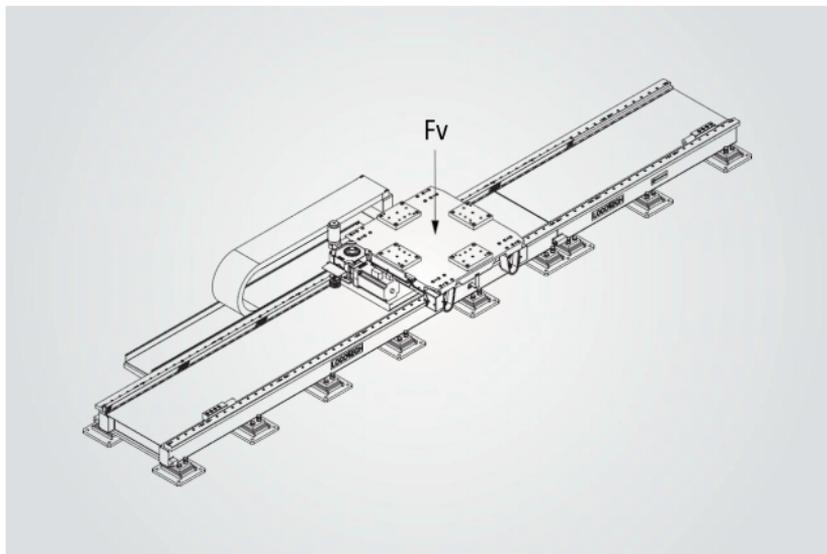
- 最大承载能力: 10 吨
- 最大速度: 180m/min
- 最大加速度: 5 m/s²
- 重复定位精度: $\pm 0.02/\pm 0.05$
- 有效行程: 500-100000mm (每 500mm 为标准间隔)
- 导向方式: 滚轮箱、钢导轨
- 驱动方式: 齿轮齿条
- 安装方式: 地面、侧挂、倒挂
- 润滑方式: 手动 / 自动



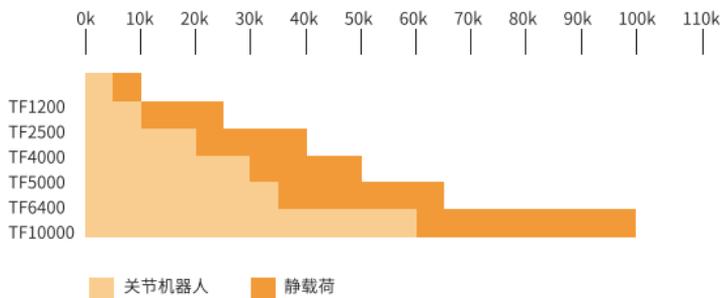
		标配	选配
10	标准地板水平调整套件		
20	床身及淬硬钢导轨	●	
30	末端限位		
40	磨制 8 级进口齿条 (TF10000 使用铣削 9 级进口齿条)	●	
50	igus 拖链 (E4 系列)	●	
51	拖链槽	●	
52	拖链左置或右置	●	
60	滑台, 黄铜刮板	●	
70	零位标记	●	
80	机器人适配板	●	
90	进口蜗轮减速机	●	
100	手动润滑单元	●	
110	标准颜色, RAL7022/RAL2003	●	
11	带焊板的地板水平调整套件	●	
12	带焊板的地板水平调整套件化学螺栓		●
21	床身加高底座		●
31	ACE 缓冲器		●
41	磨制 6 级进口齿条		●
51	igus 拖链 (全封闭 R4 系列)		●
61	双滑台		●
62	三滑台		●
63	四滑台		●
71	行程开关		●
81	机器人增高座		●
91	进口行星减速机		●
101	自动润滑单元, 电池式		●
102	自动润滑单元, DC24V, DBK 控制器 (推荐)		●
103	自动润滑单元, DC24V, PLC 控制		●
111	特殊喷漆要求		●
120	可踩踏的防滑盖板		●
121	可踩踏的全防护盖板		●
130	双滚轮支撑		●



TF 负载

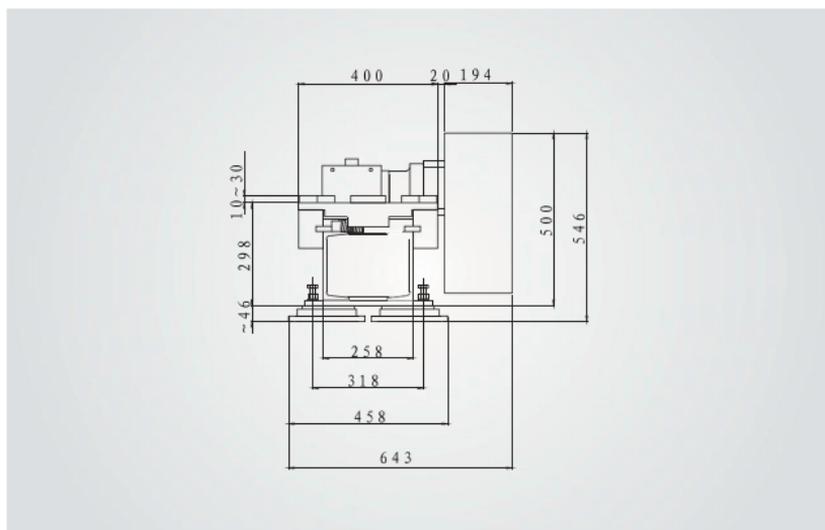


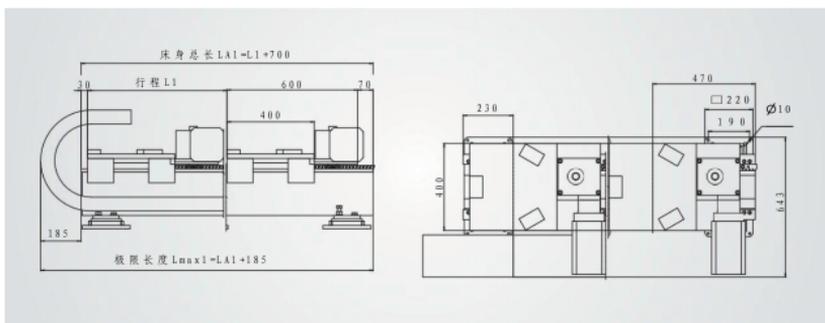
关节机器人和单独静载荷应用参考值 F_v (N)



TF1200

TF1200		关节机器人	静载荷
最大承载能力	kg	300	1200
最大速度	m/min	180	120
最大加速度	m/s ²	5	3
重复定位精度	mm	±0.02/±0.05	
补高台高度	mm	30-1000	
有效行程	mm	500 ~ 100000(每 500mm 为标准间隔)	

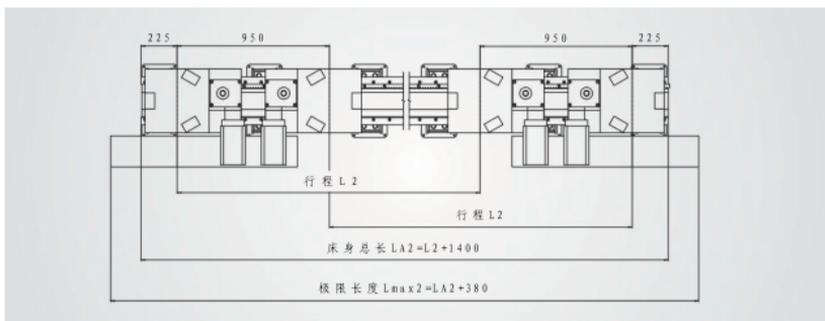




单滑台行程及长度

TF1200		min(mm)	max(mm)
行程	L1	500	100000
床身总长	LA1	1200	100700
极限长度	Lmax1	1375	100875

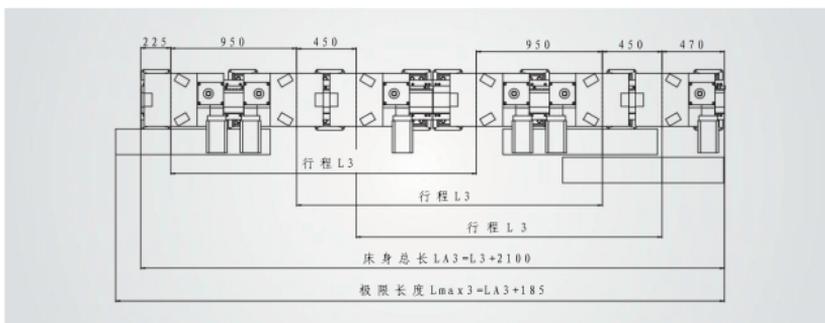
注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制



双滑台行程及长度

TF1200		min(mm)	max(mm)
行程	L2	500	100000
床身总长	LA2	1900	101400
极限长度	Lmax2	2280	101780

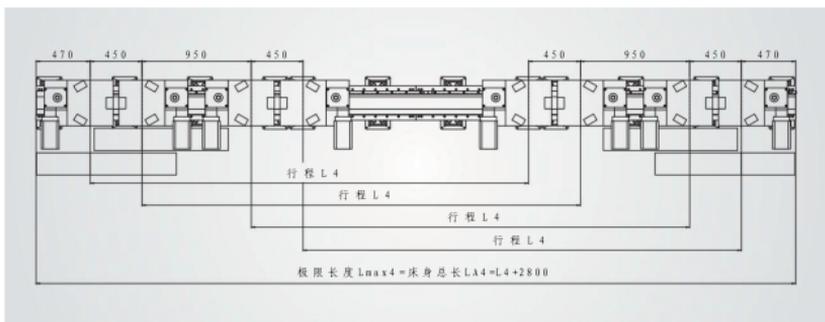
注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制



三滑台行程及长度

TF1200		min(mm)	max(mm)
行程	L3	500	100000
床身总长	LA3	2600	102100
极限长度	Lmax3	2785	102285

注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制



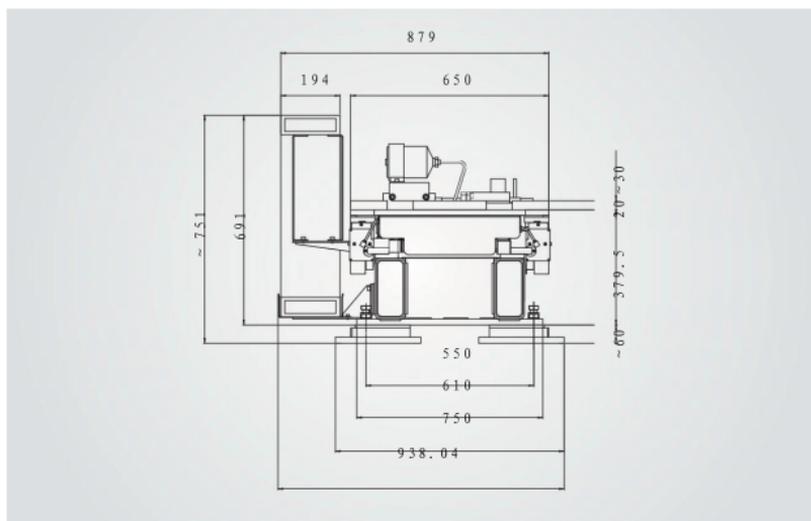
四滑台行程及长度

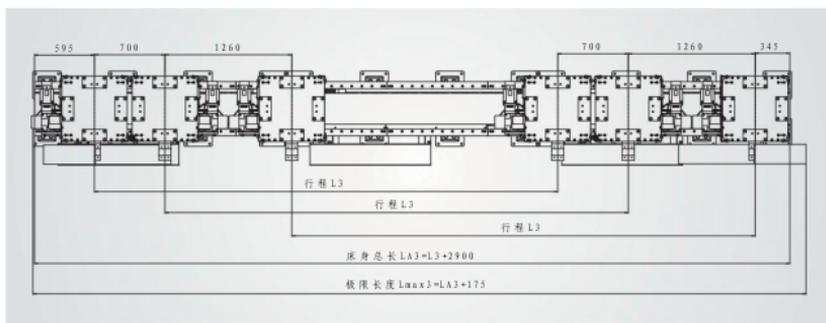
TF1200		min(mm)	max(mm)
行程	L4	500	100000
床身总长	LA4	3300	102800
极限长度	Lmax4	3300	102800

注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制

TF2500

TF2500		关节机器人	静载荷
最大承载能力	kg	900	2500
最大速度	m/min	160	90
最大加速度	m/s^2	3	1.5
重复定位精度	mm	$\pm 0.02/\pm 0.05$	
补高台高度	mm	30-1000	
有效行程	mm	500 ~ 10000(每 500mm 为标准间隔)	

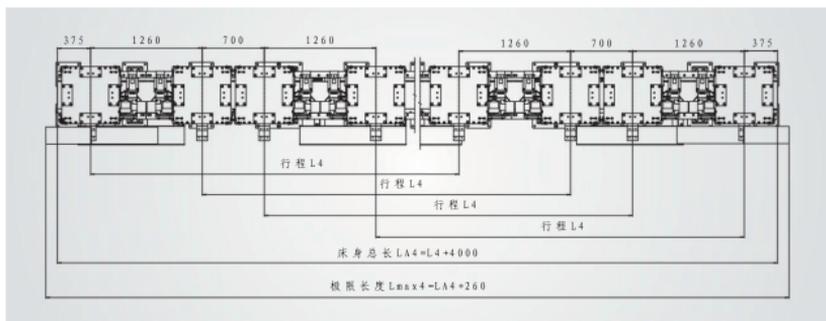




三滑台行程及长度

TF2500		min(mm)	max(mm)
行程	L3	500	100000
床身总长	LA3	3400	102900
极限长度	Lmax3	3575	103075

注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制



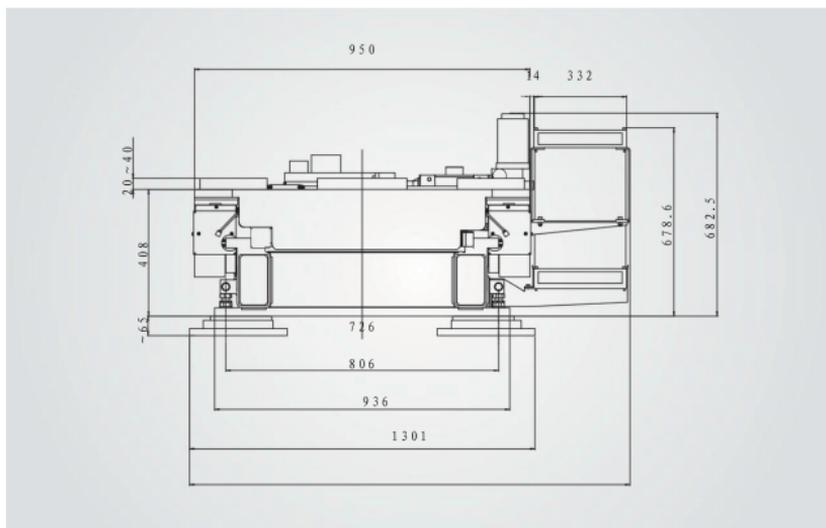
四滑台行程及长度

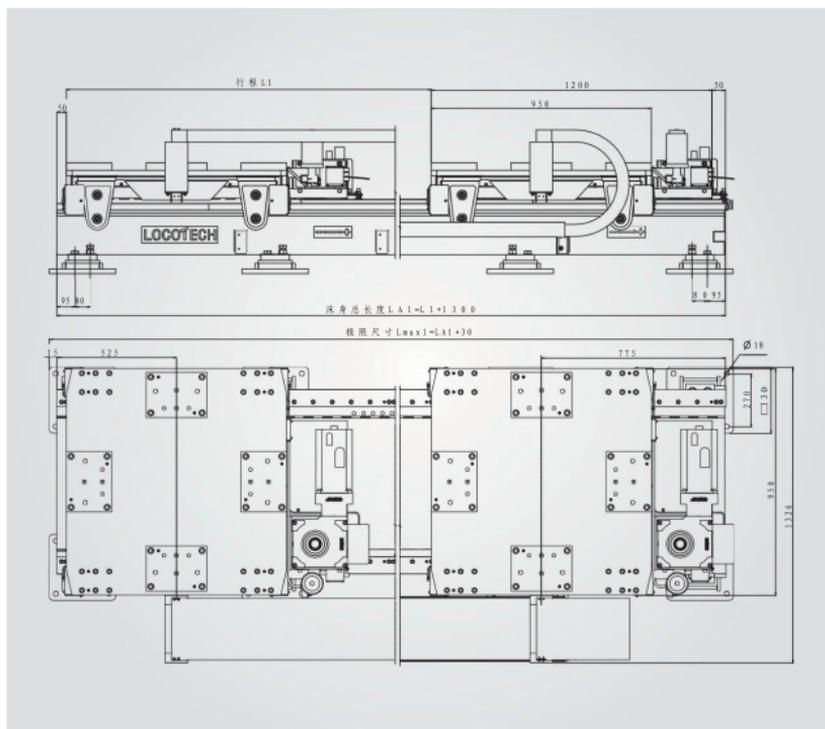
TF2500		min(mm)	max(mm)
行程	L4	500	100000
床身总长	LA4	4500	104000
极限长度	Lmax4	4760	104260

注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制

TF4000

TF4000		关节机器人	静载荷
最大承载能力	kg	2000	4000
最大速度	m/min	160	120
最大加速度	m/s^2	2	2
重复定位精度	mm	$\pm 0.02/\pm 0.05$	
补高台高度	mm	30-1000	
有效行程	mm	500 ~ 100000(每 500mm 为标准间隔)	

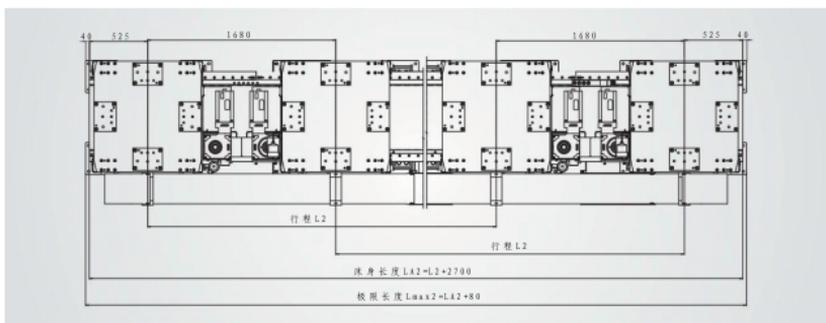




单滑台行程及长度

TF4000		min(mm)	max(mm)	
行程	L1	500	行程	100000
床身总长	LA1	1800	床身总长	101300
极限长度	Lmax1	1830	极限长度	101330

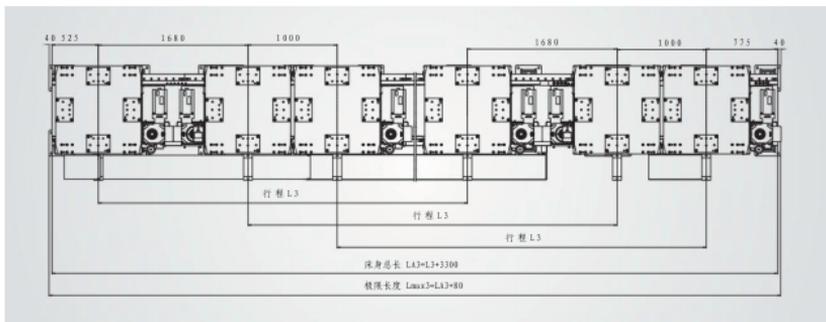
注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制



双滑台行程及长度

TF4000		min(mm)	max(mm)
行程	L2	500	100000
床身总长	LA2	3200	102700
极限长度	Lmax2	3280	102780

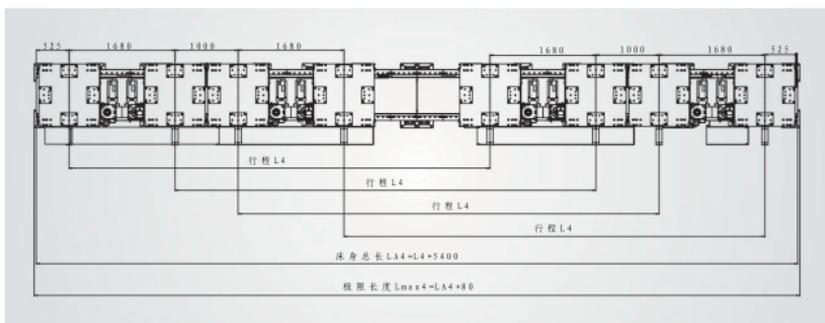
注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制



三滑台行程及长度

TF4000		min(mm)	max(mm)
行程	L3	500	100000
床身总长	LA3	4500	104000
极限长度	Lmax3	4580	104080

注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制



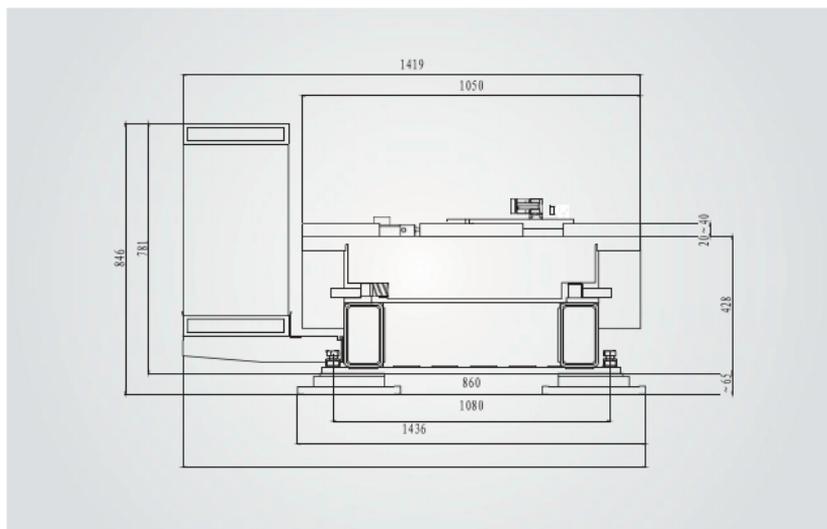
四滑台行程及长度

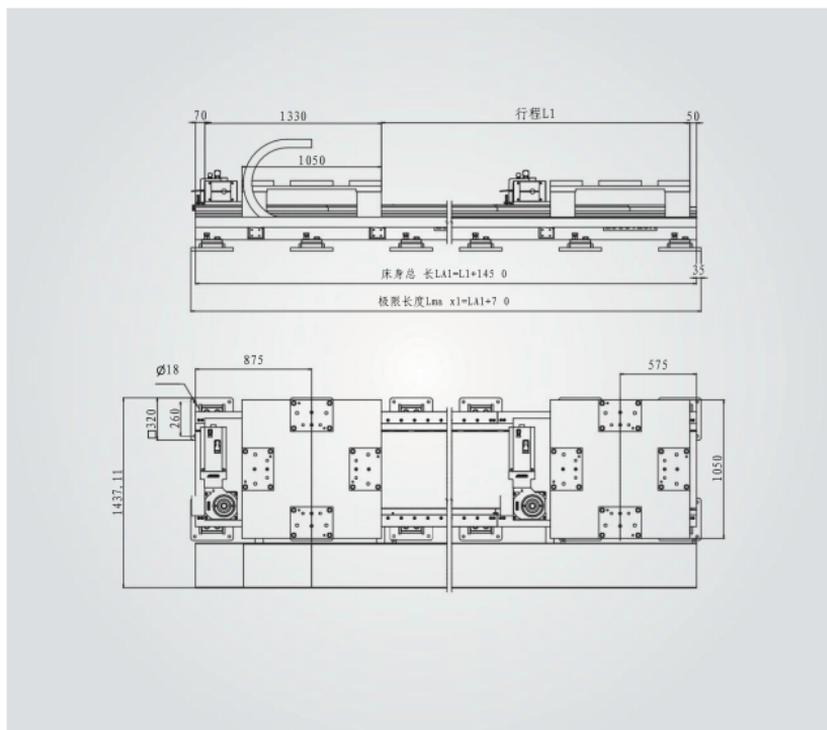
TF4000		min(mm)	max(mm)
行程	L4	500	100000
床身总长	LA4	5900	105400
极限长度	Lmax4	5980	105480

注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制

TF5000

TF5000		关节机器人	静载荷
最大承载能力	kg	3000	5000
最大速度	m/min	160	120
最大加速度	m/s ²	2	2
重复定位精度	mm	±0.02	
补高台高度	mm	30-1000	
有效行程	mm	500 ~ 100000 (每 500mm 为标准间隔)	

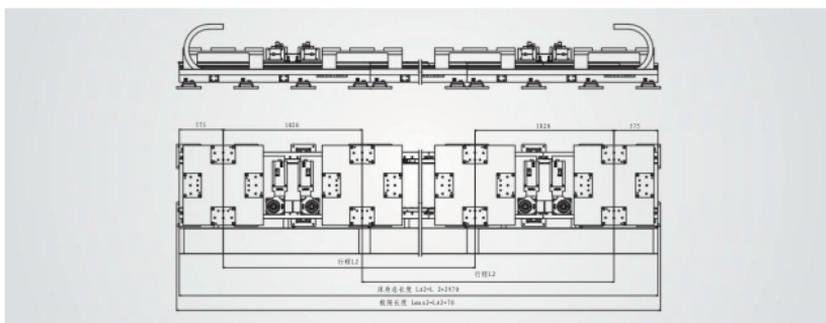




单滑台行程及长度

TF5000		min(mm)	max(mm)
行程	L1	500	100000
床身总长	LA1	2000	101500
极限长度	Lmax1	2070	101570

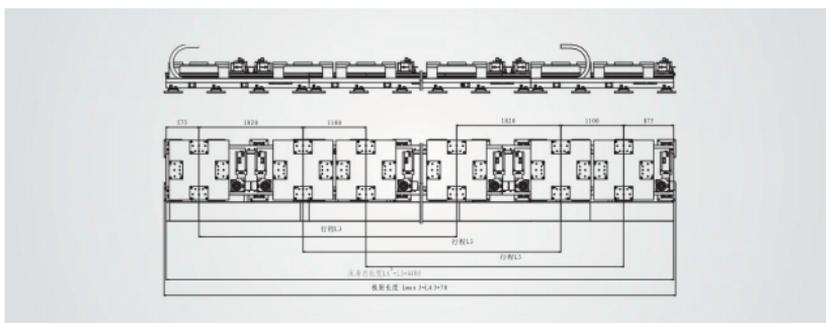
注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求



双滑台行程及长度

TF5000		min(mm)	max(mm)
行程	L2	500	100000
床身总长	LA2	3500	103000
极限长度	Lmax2	3570	103070

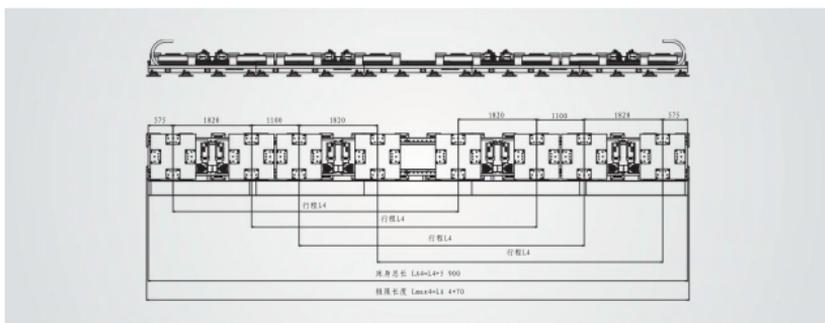
注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求



三滑台行程及长度

TF5000		min(mm)	max(mm)
行程	L3	500	100000
床身总长	LA3	4900	104400
极限长度	Lmax3	4970	104470

注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求



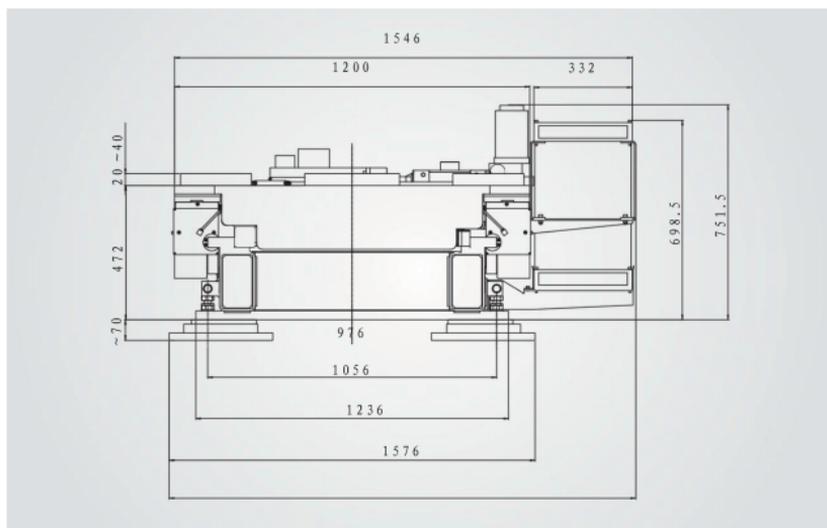
四滑台行程及长度

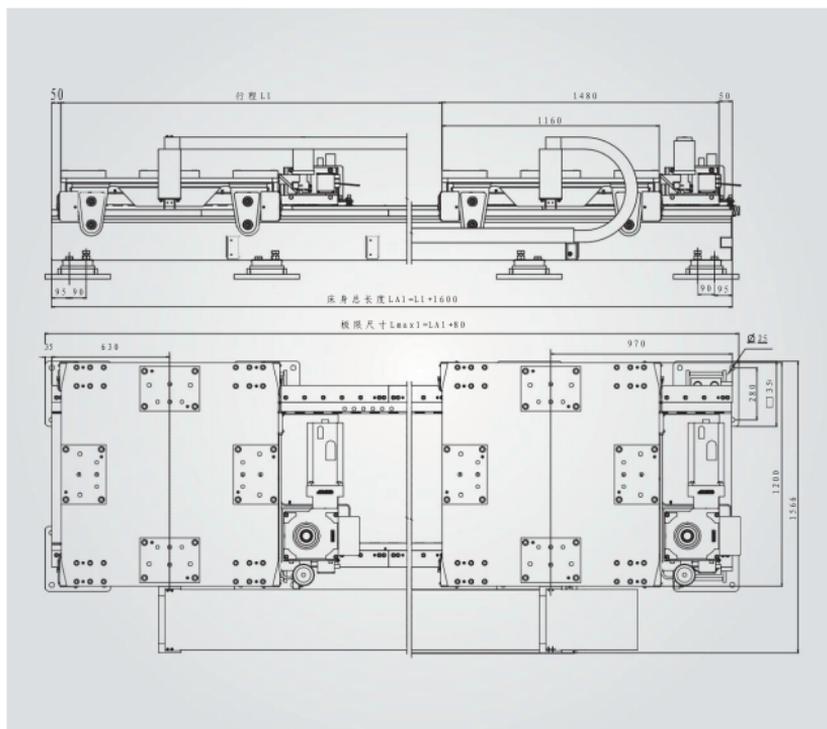
TF5000		min(mm)	max(mm)
行程	L4	500	100000
床身总长	LA4	6400	105900
极限长度	Lmax4	6470	105970

注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求

TF6400

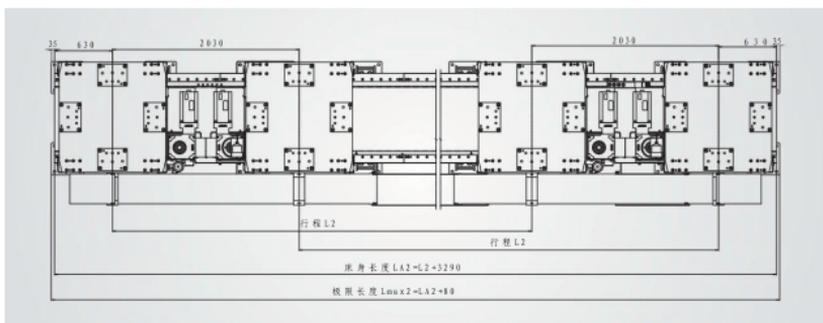
TF6400		关节机器人	静载荷
最大承载能力	kg	3500	6400
最大速度	m/min	120	90
最大加速度	m/s ²	1.85	1.5
重复定位精度	mm	±0.02/±0.05	
补高台高度	mm	30-1000	
有效行程	mm	500 ~ 10000(每 500mm 为标准间隔)	





单滑台行程及长度			
TF6400		min(mm)	max(mm)
行程	L1	500	100000
床身总长	LA1	2100	101600
极限长度	Lmax1	2180	101680

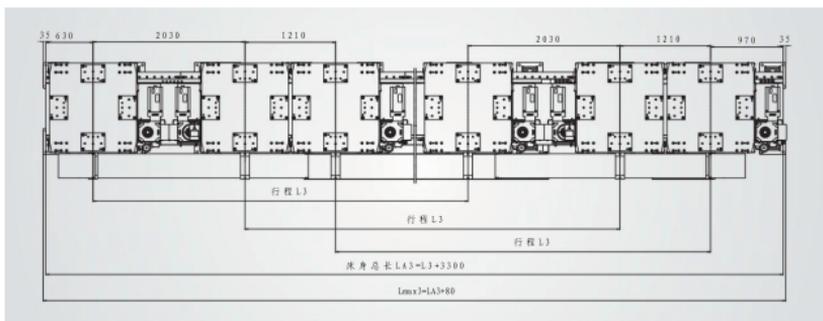
注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制



双滑台行程及长度

TF6400		min(mm)	max(mm)
行程	L2	500	100000
床身总长	LA2	3800	103300
极限长度	Lmax2	3880	103380

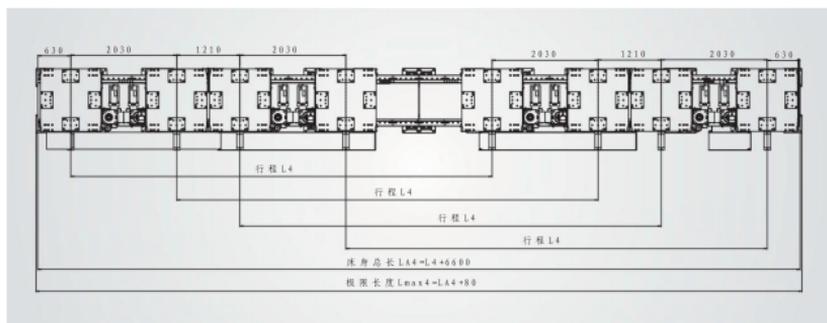
注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制



三滑台行程及长度

TF6400		min(mm)	max(mm)
行程	L3	500	100000
床身总长	LA3	5400	104900
极限长度	Lmax3	5480	104980

注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制



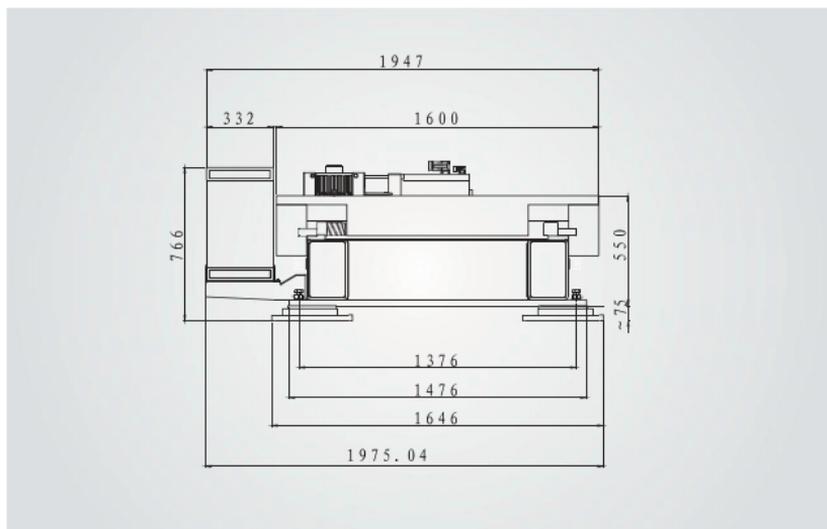
四滑台行程及长度

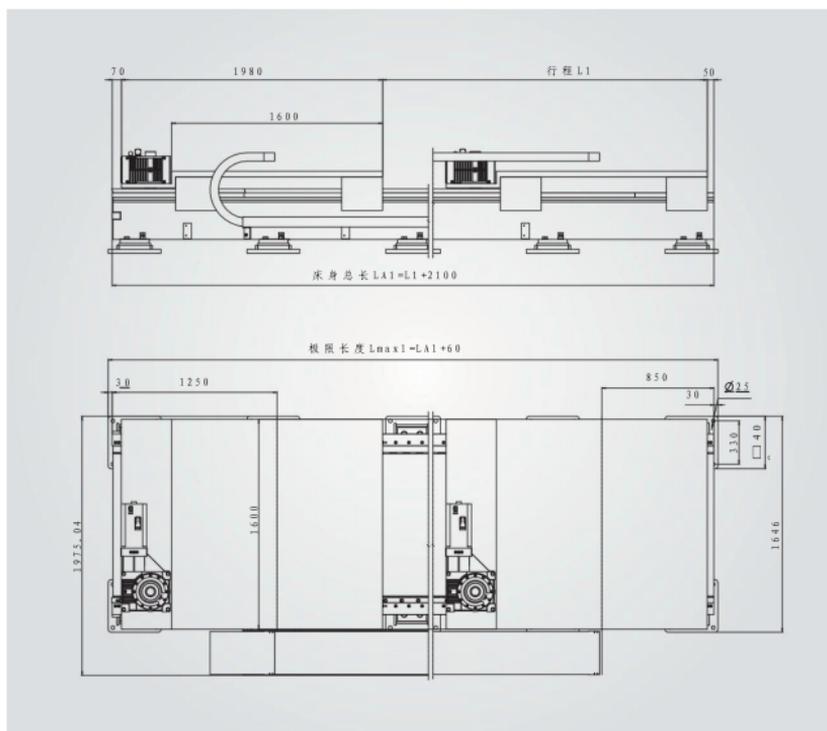
TF6400		min(mm)	max(mm)
行程	L4	500	100000
床身总长	LA4	7100	106600
极限长度	Lmax4	7180	106680

注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制

TF10000

TF10000		关节机器人	静载荷
最大承载能力	kg	6200	10000
最大速度	m/min	60	60
最大加速度	m/s^2	1	1
重复定位精度	mm	± 0.05	
补高台高度	mm	30-1000	
有效行程	mm	500 ~ 100000(每 500mm 为标准间隔)	

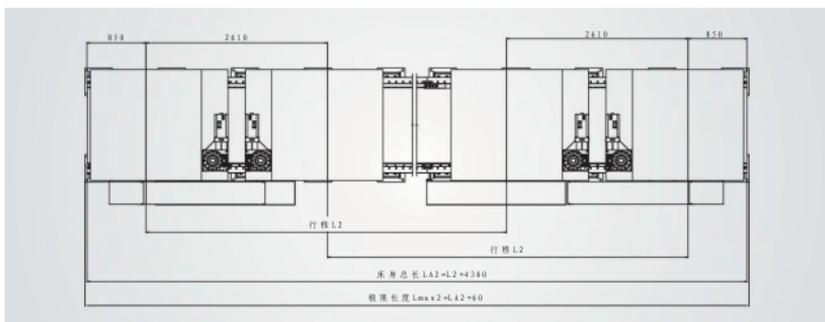




单滑台行程及长度

TF10000		min(mm)	max(mm)
行程	L1	500	100000
床身总长	LA1	2600	102100
极限长度	Lmax1	2675	102175

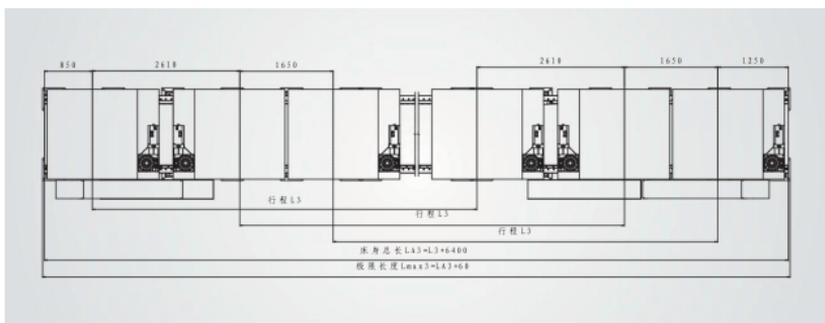
注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制



双滑台行程及长度

TF10000		min(mm)	max(mm)
行程	L2	500	100000
床身总长	LA2	4800	104300
极限长度	Lmax2	4860	104360

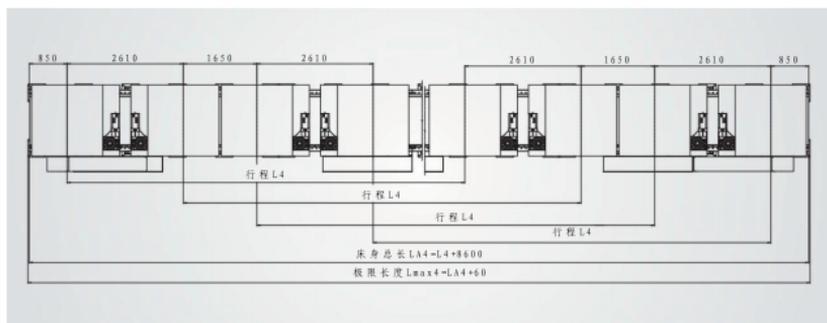
注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制



三滑台行程及长度

TF10000		min(mm)	max(mm)
行程	L3	500	100000
床身总长	LA3	6900	106400
极限长度	Lmax3	6960	106460

注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制



四滑台行程及长度

TF10000		min(mm)	max(mm)
行程	L4	500	100000
床身总长	LA4	9100	108600
极限长度	Lmax4	9160	108660

注：增加行程每 500mm 为标准间隔，可根据客户需求定制

产品选型表

亲爱的客户

感谢您选用IF系列地轨式机器人第七轴，为了保证我们为您供货的正确性请仔细填写以下表格：

机器人末端重量预估（包含夹具和工件）

1200KG 2500KG 4000KG 5000KG 6400KG 10000KG

工件

重量 _____ KG

尺寸 _____ mm

机器人

品牌 _____

型号 _____

重量 _____ KG

尺寸 _____ mm

安装方式

地面 侧挂 倒挂

滑台数量

单滑台 双滑台 三滑台 四滑台

技术参数

有效行程 _____ mm

控制部分

提供 客户自行准备

应用范围

装配 焊接 码垛 包装 搬运 监测 其他

颜色

RAL7022/RAL2003（标配）

特殊颜色 RAL _____（需另加费用）

润滑方式

手动（标配）
 自动（ 电池式 DBK式 PLC式）（需另加费用）

重复定位精度

± 0.02 mm

± 0.05 mm

空间环境

优良，无粉尘
 恶劣，有粉尘

联系人信息

公司名称： _____

交货时间： _____

联系人： _____

电话： _____ 传真： _____

部门： _____

邮箱： _____

INCT

企业精神: 做对的事, 成有用之人!

经营宗旨: 造一个SUNETER的梦想平台!

服务宗旨: 感动客户

质量宗旨: 工业匠心, 精雕细琢

研发宗旨: 需求发现, 价值发掘, 勇于突破, 与时领先!

企业愿景: ENABLE MACHINE TO BE SMART



深圳市湘聚实业有限公司

☎ 传真: 0755-26891794

✉ 邮箱: sales@sunet.net.cn

☎ 全国客服电话: 4001632002

📍 总部地址: 深圳市南山区蛇口沿山路胜发大厦A座3楼