



项目	型号	SCH100E-1950-1800
结构形式	水平多关节式机器人	
自由度	标准四轴	
有效负载	100 KG	
活动半径	1950mm	
重复定位精度	±0.2mm	
各轴速比	Z轴	螺距250mm、速比10
	X轴	161
	Y轴	121
	T轴	81