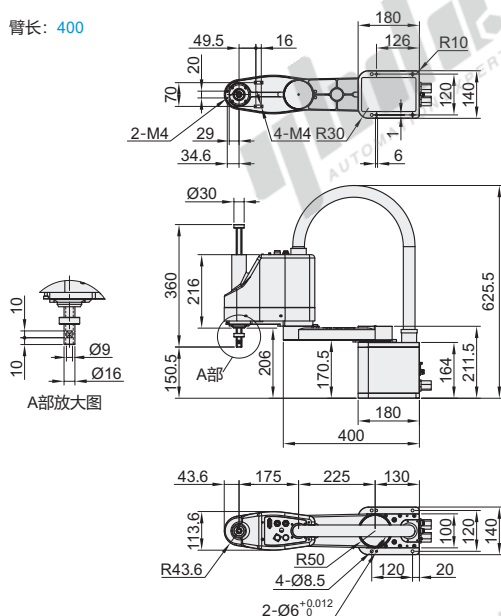


四轴机器人

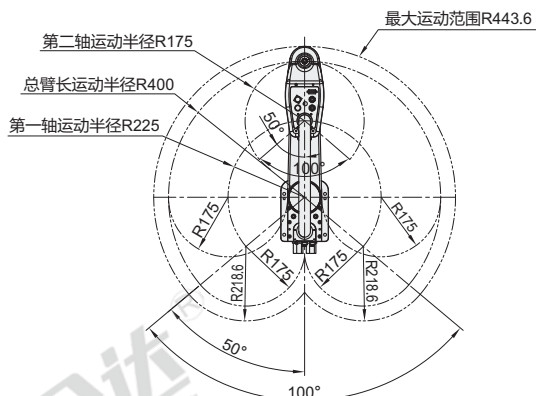
代码	类型
ZMJ01	四轴机器人

- 特点：四轴Scara机器人，占地面积小，易安装，操作简单运动覆盖范围广，主要使用分拣、抓取、搬运、封装物料、配合CCD视觉可进行物料追踪与定位，且效率高，寿命长等。
- 性能：高精度重复性，大负荷，作业半径广，运动平衡。

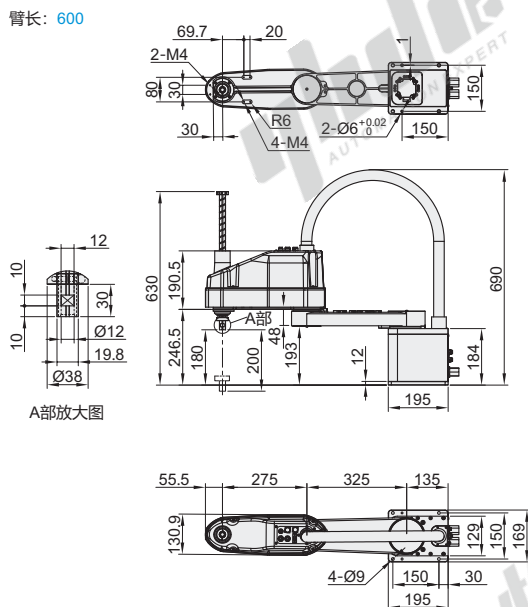
臂长：400



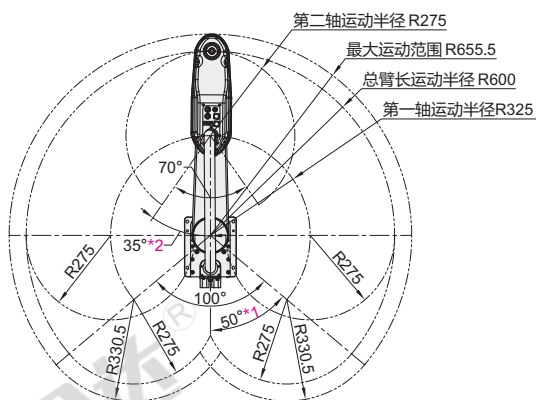
平面运动范围示意图



臂长：600



平面运动范围示意图

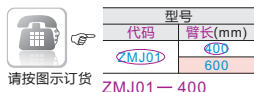


- *1: 第一轴最大运动半径角度
- *2: 第二轴最大运动半径角度



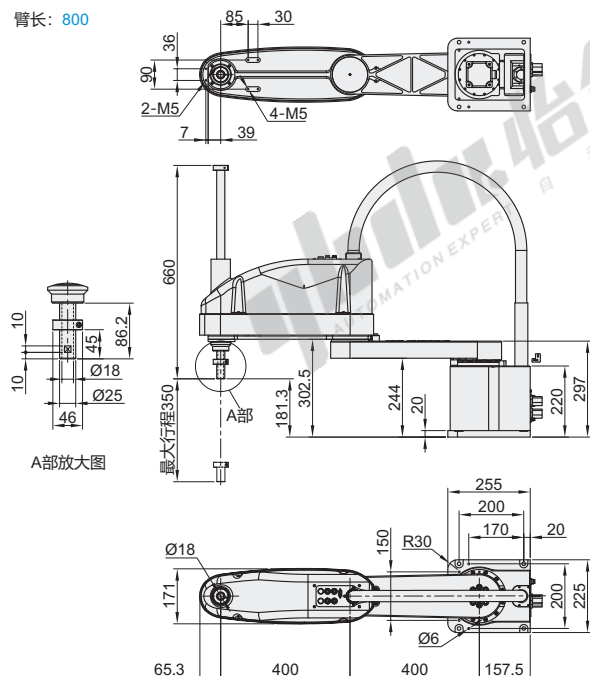
代码	型号	负载(kg)	最大运动范围(mm)	重复定位精度	标配
ZMJ01	臂长(mm) 400	额定1/最大3	443.6	第1~3关节: ±0.02mm 第4关节: ±0.02°	台达控制器
	600	额定3/最大6	655.5		
	800	额定6/最大8	865.3		

① 臂长800示意图和相关参数表见下页。

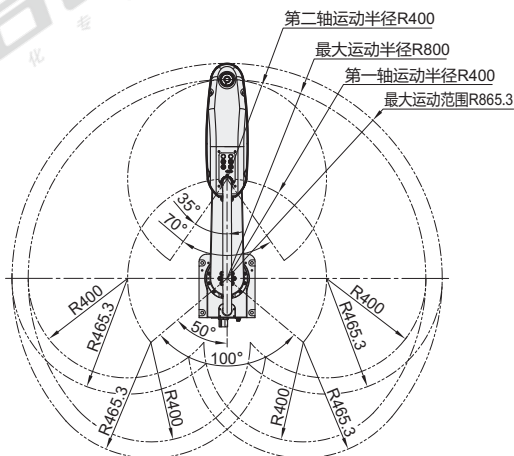


四轴机器人

臂长: 800



平面运动范围示意图



视角标准: 第一视角

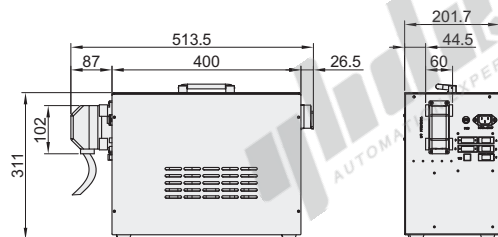
基本参数表

4轴机器人		臂长400mm	臂长600mm	臂长800mm
标准循环时间			0.5s	
本体重量		14kg	20kg	35kg
臂长	第1关节	第一轴225mm	第一轴325mm	第一轴400mm
	第2关节	第二轴175mm	第二轴275mm	第二轴400mm
最大运动速度	第1~2关节	6000mm/s	6500mm/s	8000mm/s
	第3关节	1000mm/s	1100mm/s	1200mm/s
	第4关节		720°/s	
	第1~2关节		±0.02mm	
重复定位精度	第3关节		±0.02mm	
	第4关节		±0.02°	
	第1关节		±130°	
	第2关节	±145°	±140°	±145°
最大运动范围	第3关节	150mm	200mm	350mm
	第4关节		±360°	
电机功耗	第1关节	400W	400W	750W
	第2关节	200W	200W	400W
	第3关节	100W	100W	200W
	第4关节	100W	100W	200W
负载	额定值	1kg	3kg	6kg
	最大值	3kg	6kg	8kg
	第3关节顶压力	100N	100N	200N
原点复位		绝对值坐标, 无需原点复位		
用户气路		4mm×1, 6mm×2		
安装方式		台面安装		

台达控制器(标配)

该款控制器采用台达控制系统, 控制运行流畅, 速度快, 反应灵敏, 驱动和控制一体化的设计, 内建三轴、四轴、六轴多种机械手模块, 用户只须依据实际需求选择所需要的模块, 达到工业型机器人的高速、高精度需求。数值控制专用的G CODE标准指令, 并内建路径优化功能。

外形尺寸图



各端口功能说明

