

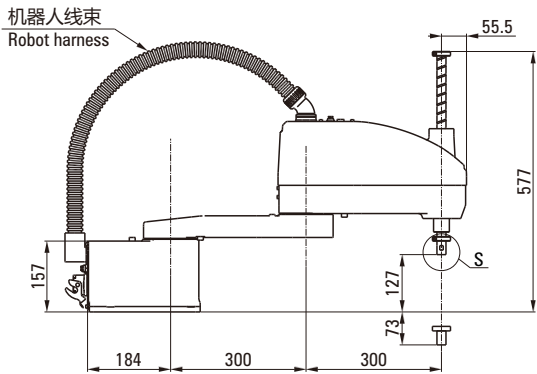
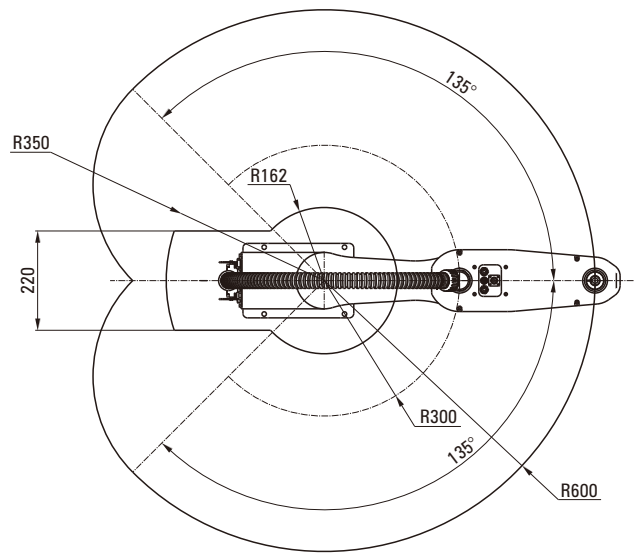
ZDSC0606工业机器人

INDUSTRIAL ROBOT

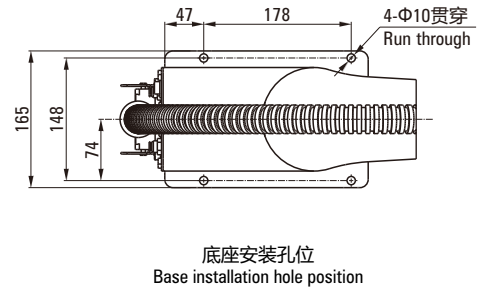
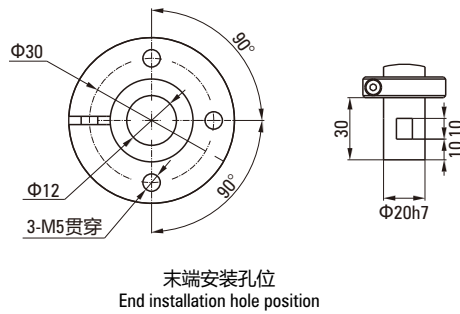


机器人型号 Robot model		ZDSC0606	
自由度 Freedom		4	
放置方式 Position		地面安装 Ground installation	
最大动作速度 Maximum operating speed	J1轴 Axis	375°/sec	
	J2轴 Axis	375°/sec	
	J3轴 Axis	1100mm/sec	
	J4轴 Axis	2000°/sec	
最大动作范围 Maximum operating range	J1轴 Axis	±135°	
	J2轴 Axis	±150°	
	J3轴 Axis	200mm	
	J4轴 Axis	±360°	
最大活动半径 Maximum activity radius		600mm	
负载额定值 Load rating		3kg	
负载最大值 Maximum load value		6Kg	
本体重量 Body weight		约 About 20Kg	
容许惯性力矩 Allowable moment of inertia	J4轴 Axis	额定 Rated	0.01kg·m ²
		最大 Maximum	0.06kg·m ²
重复定位精度 Repeatability		±0.03mm	
机器人底座尺寸 Robot base size		180×260mm	
环境温度 Ambient temperature		0~45℃	
相对湿度 Relative humidity		20~80%RH	
大气压力 Atmospheric pressure		89KPa~106KPa (海拔1000m以下) Altitude below 1000m	
振动、冲击、碰撞 Vibration, impact, collision		≤0.5G	
防护等级 Protection grade		IP20	

工作范围图 Work scope diagram



■ 安装接口图 Installation interface diagram



■ 关节耦合 Joint coupling

关节 Joint	J1-J2	J2-J3	J3-J4
耦合关系式 (耦合系数) Coupling relationship equation (Coupling coefficient)	/	/	-1

■ 减速机参数 Reducer parameters

型号 Model	J1 (25谐波 Harmonic)	J2 (25谐波 Harmonic)	J3 (滚珠丝杠副 Ball screw pair)	J4 (滚珠丝杠副 Ball screw pair)
减速机减速比 Reducer reduction ratio	80	80	减速比 Reduction ratio: 1.5 螺距 Pitch: 20mm	15
综合减速比 Comprehensive reduction ratio	80	80	减速比 Reduction ratio: 1.5 螺距 Pitch: 20mm	15
额定输出转速 (r/min) Rated output speed	/	/	/	/
额定转矩 (N·m) Rated torque	39	39	/	/
启动、停止容许转矩 (N·m) Permissible torque for starting and stopping	98	98	/	/
瞬时最大转矩 (N·m) Instantaneous maximum torque	186	186	/	/
力矩刚性 (N·m) Moment rigidity	/	/	/	/
瞬态最大力矩 (N·m) Instantaneous maximum torque	/	/	/	/

■ 电机参数 Motor parameters

关节 Joint	J1	J2	J3	J4
电机型号 Motor model	60	60	60	60
额定功率 (kW) Rated power	0.4	0.4	0.2	0.2
额定电压 (V) Rated voltage	220			
额定电流 (A) Rated current	2.6	2.6	1.4	1.4
额定转矩 (N·m) Rated torque	1.27	1.27	0.63	0.63
额定转速 (r/min) Rated speed	3000	3000	3000	3000
最大转速 (r/min) Maximum speed	5000	5000	5000	5000
转子惯量 (*10e-4kgm ²) Rotor inertia	0.4	0.4	0.216	0.216
线反电势系数 (V/Krpm) Line back electromotive force coefficient	33	33	49.2	49.2
极对数 Number of pole pairs	5			
编码器 Encoder	17位多圈绝对值 多摩川协议 17 bit multi turn insulation value Tamagawa agreement			