



减速比:

J1. 67.864

J2: 减速机减速比i=7,齿轮分度圆直径为 53.052mm

J3: 81.5 J4. 80

各轴电机功率:

J1. 3KW

J2. 0.85KW

J3. 0.75KW

J4:0.4KW

活动半径: 1300mm+950mm

重复定位精度: ±0.5mm

安装方式: 落地式

J1轴旋转角度: ±180°

J2轴上下行程: 400mm(可客制)

J3轴旋转角度: ±165°

J4轴旋转角度: ±360°

J1轴最高旋转速度: 168°/S

J2轴最高升降速度: 0.5M/S

J3轴最高旋转速度: 220°/S

J4轴最高旋转速度: 180°/S

末端法兰面到地面的距离是1100mm

1、一般技术要求(去除毛刺飞边,未注明倒角C0.25~0.5)

2、公差要求(未注尺寸公差应符合GB/T1804-2000-

m的要求。未注形位公差应符合GB/T1184-1996-L的要求。)

表出力化

| | | | | | | | | | 2021/8/13 | 坝日名称: | | | | | |
|--------|-------|-------|-------|------------|-------------|------------|--------|------|---------------------|--------------------------|------|------|--------|---------|--|
| 尺寸分段 | | | | | | | | 绘图 | 钟保新 | 数量 | 比例 | 表面处理 | 图号 | | |
| 未注公差 | 0.5~3 | >3~6 | >6~30 | > 30 ~ 120 | > 120 ~ 400 | > 400 ~ 1m | >1m~2m | 设计 | 钟保新 | | 1.25 | | 材料 | | |
| f(精密级) | ±0.05 | ±0.05 | ±0.1 | ±0.15 | ±0.2 | ±0.3 | ±0.5 | 以口 | | | 1:40 | | 17) 17 | | |
| m(中等级) | ±0.1 | ±0.1 | ±0.2 | ±0.3 | ±0.5 | ±0.8 | ±1.2 | 审核 | | 广川科 华和 盟 人 | | | | | |
| c(粗糙级) | ±0.2 | ±0.3 | ±0.5 | ±0.8 | ±1.2 | ±2 | ±3 | 甲 1久 | | | | | | | |
| 公差等级 | | | 类 型 | | | | 批准 | | 广州耐为机器人有限公司 第1页 共15 | | | | | 第1页 共1页 | |