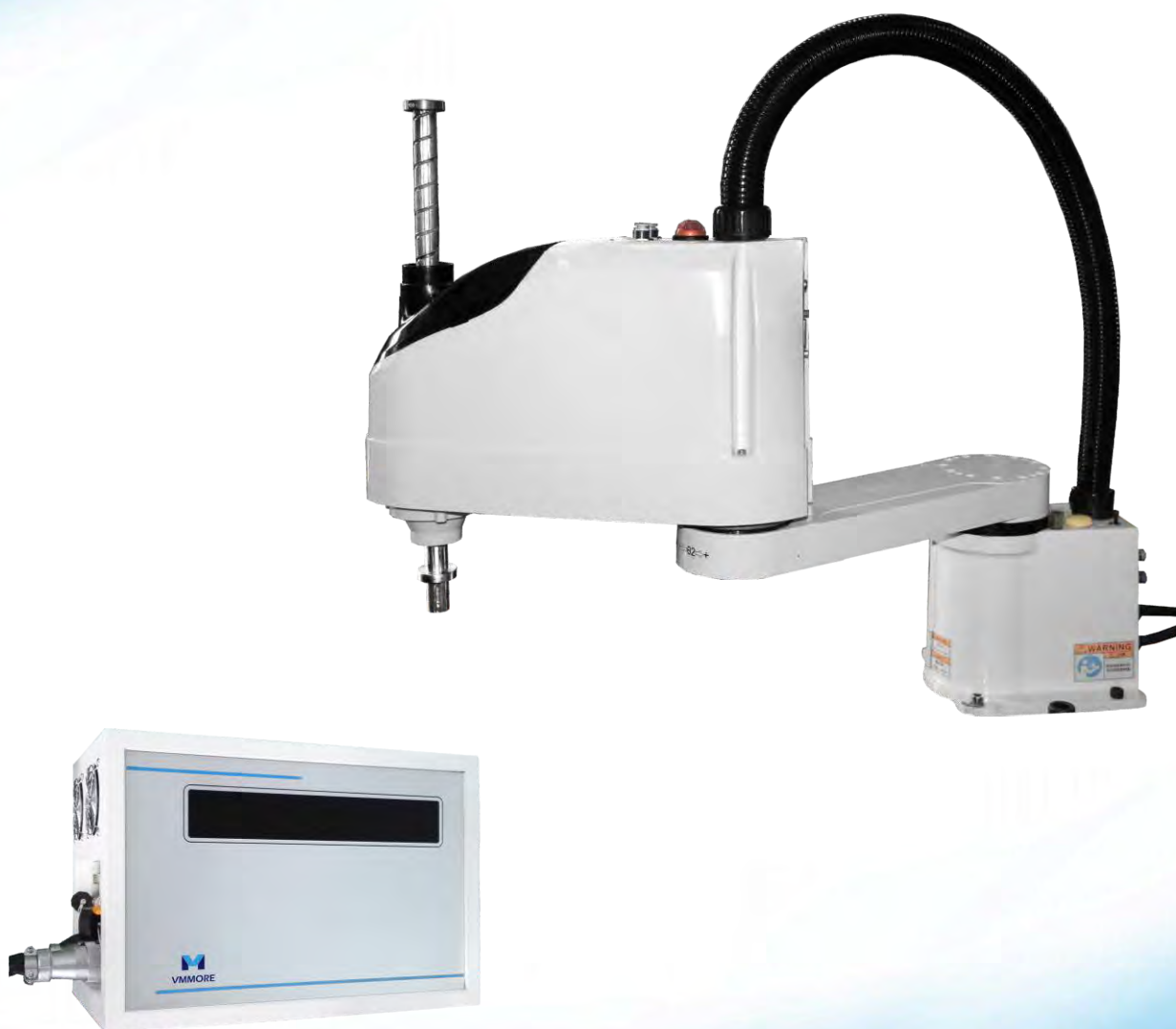




SCARA机器人系统



驱控一体机器人控制系统

驱控一体化设计，内置运动控制、逻辑控制功能

支持绝对位置、相对位置和示教点位置定位，为方便调试

支持梯形图(LD)编程，辅以表格指令设定机器人动作，让编程更简单

接口丰富：支持机器人示教器、触摸屏，支持外部高低速数字信号、模拟信号

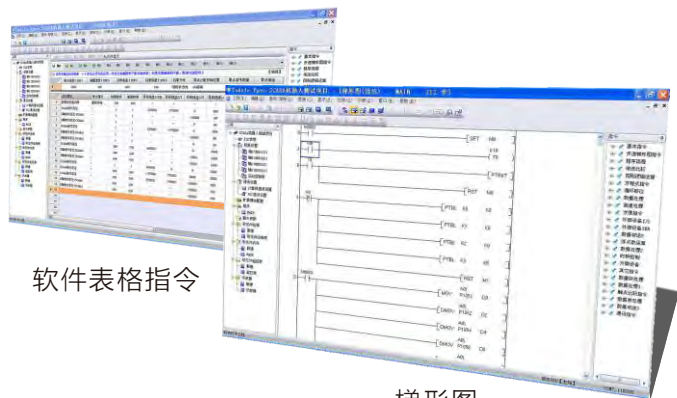
支持多种通讯接口，方便视觉数据接入

支持数字信号输出

支持PLC扩展模块

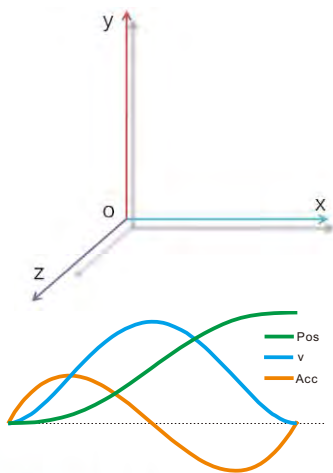


机器人手持示教器
QuantumPad



软件表格指令

梯形图



采取空间直角坐标系中定义运动控制指令，无需换算，降低编程难度。

采用五次方曲线规划运动轨迹，兼顾速度和柔性，延长机器人的机械寿命。



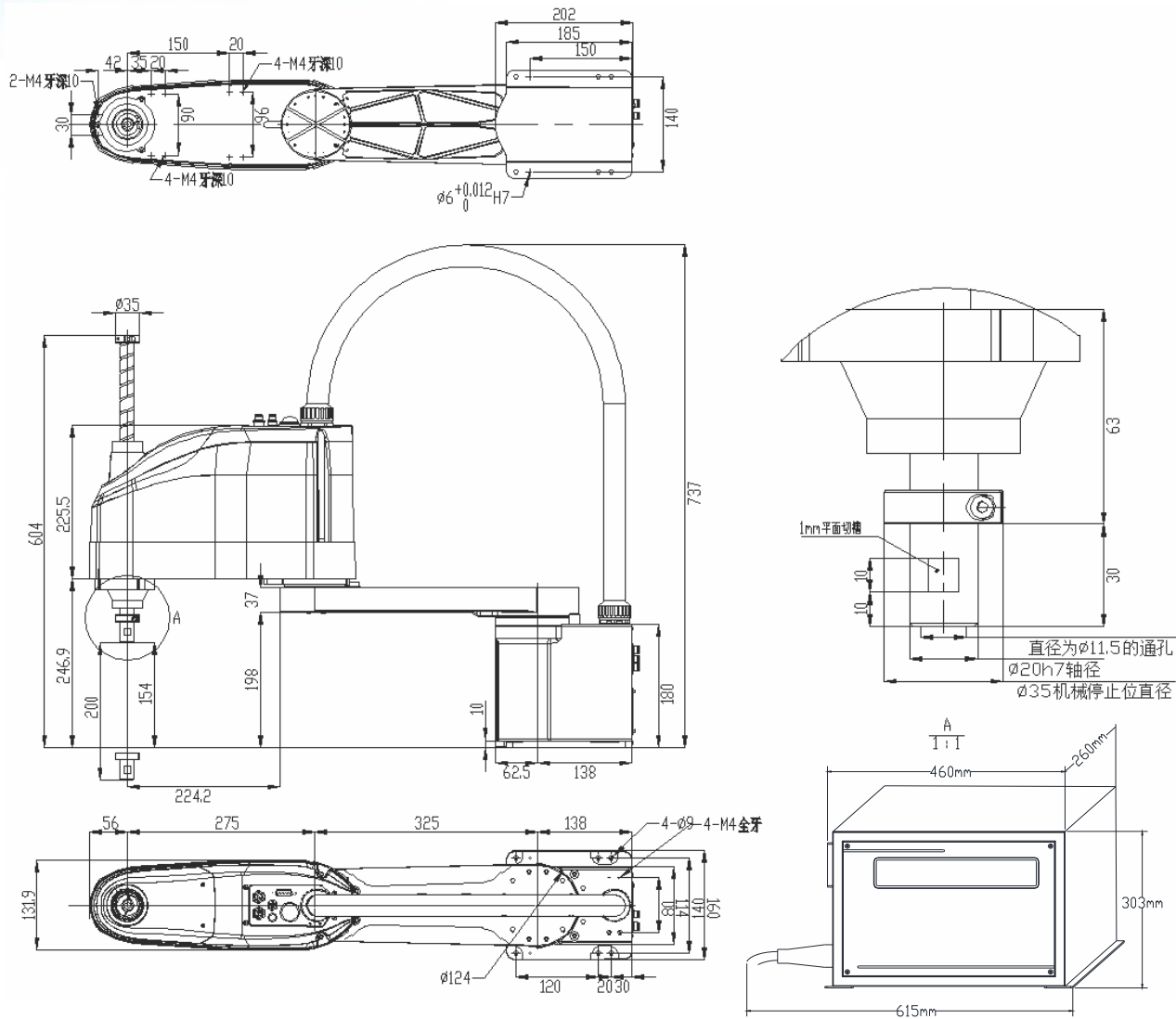
采用实时绝对坐标定位，保证重复定位精度，可减少工作中回零次数，满足连续复杂动作的定位精度要求。

机器人规格表

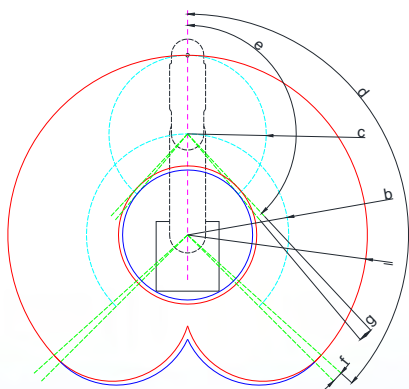
SCARA规格表			
类型		400总臂长型	600总臂长型
安装方式		水平安装	
臂长	第1、2臂	400mm	600mm
最大运动速度	第1、2轴	6000mm/s	6800mm/s
	第3轴	1000mm/s	1100mm/s
	第4轴	2500°/s	2000°/s
最大运动范围	第1轴臂	±132°	±132°
	第2轴臂	±141°	±145°
	第3轴	150mm	200mm
	第4轴	±360°	±360°
重复定位精度	第1、2轴	±0.02mm	±0.03mm
	第3轴	±0.02mm	±0.03mm
	第4轴	±0.01°	±0.01°
电机功耗	第1轴	400W	400W
	第2轴	100W	200W
	第3轴	100W	100W
	第4轴	100W	100W
负载	额定(最大)	1kg(3kg)	2kg(6kg)
标准动作时间*		0.46s	0.42s
第4关节允许转动惯量**	额定值	0.005kg·m ²	0.01kg·m ²
	最大值	0.05kg·m ²	0.12kg·m ²
重量(不含线)		13kg	18kg
第3关节下压力		100N	100N
用户电路		15 pin D-Sub	15 pin D-Sub
用户气路		φ4mm×1, φ6mm×2	φ4mm×1, φ6mm×2
安装环境		标准	标准

安装尺寸图

■600总臂长外形及安装尺寸



■工作范围和活动范围



尺寸项	值	
a.总臂长(mm)	400	600
b.第一臂长(mm)	225	325
c.第二臂长(mm)	175	275
d.第一关节运动范围(°)	± 132	± 132
e.第一关节运动范围(°)	± 141	± 141
f.总臂长	2.8	2.8
g.总臂长	4.2	4.2
工作范围	红线区域	
结构活动范围	深蓝线区域	

电话：0755-2319 3848 传真：0755-2319 3556

地址：深圳市宝安区石岩镇塘头一号路领亚工业园智慧楼二楼

微信号：vmmore 网址：www.vmmore.com