

合同包 1 1-1 桌面式机械臂参数

1. 自由度: ≥ 6 ;
2. 有效负载(kg): ≥ 5 ;
3. 工作半径(mm): ≥ 886.5 ;
4. 本体自重(kg): ≥ 24 ;
5. 末端速度(m/s): ≤ 2.8 ;
6. 重复定位精度 (mm) : i5: ± 0.02 C5: ± 0.1 ;
7. 功耗 (W) 普通工况下: ≤ 200 ;
8. 噪声 (dB) : ≤ 72 ;
9. 系统刷新频率不低于 100 万次;
10. 0KHz 脉冲重复频率:10KHz, 脉冲重复频率决定了扫查效率, 在联合扫查的时候, 每个通道都要分配重复频率, 因而需要较高的脉冲重复频率才能实现快速高效的扫查;
11. 关节转动范围(deg):

J1	$\geq \pm 175^\circ$
J2	$\geq \pm 175^\circ$
J3	$\geq \pm 175^\circ$
J4	$\geq \pm 175^\circ$
J5	$\geq \pm 175^\circ$
J6	$\geq \pm 175^\circ / 360^\circ$ (可选配)

12. 关节转速(deg/s):

J1	$\geq 267^\circ$
J2	$\geq 267^\circ$
J3	$\geq 267^\circ$
J4	$\geq 470^\circ$
J5	$\geq 470^\circ$
J6	$\geq 470^\circ$

13. 硬件组成: 控制柜、本体、示教器
14. 控制柜尺寸 (L*W*H) : 380*350*240
15. 控制柜 I/O:

控制柜数字输入	≥ 16 (NPN)
控制柜数字输出	≥ 16 (NPN)
控制柜模拟输入	≥ 4 (0~10V)
控制柜模拟输出	≥ 2 (0~10V)+2 (0~20mA)

16. 本体 I/O:

工具数字输入	4(可选配置)
工具数字输出	
工具模拟输入	2 (0~10V)

17. 连接线长度:

电源线 (m)	≧5
机械臂航插线 (m)	≧5
示教器航插线 (m)	≧4

18. I/O 电源:

控制箱	24V/3A
本体	≧12V/24V/800mA

19. 通讯硬件接口: 1xLAN, 1xCOM, 2xUSB

20. 接口与开放性: SDK(C\C++\Lua\Python) ROS 系统、API

21. 支持通讯协议: TCP/IP, RS485, Modbus-RTU/TCP

22. IP 防护等级:

控制箱	IP54
本体	IP54

23. 温度(°C): 0~45

24. 供电: 100~240VAC, 50~60Hz

25. 编程方式: 图形化编程, 树状列表, 刷新率 1000000 次

26. 安全 I/O: 急停; 防护停止; 防护重置; 缩减模式; 三态开关; 操作模式; 拖动示教使能; 系统停止输入

27. 专用 I/O: 安全 I/O; 远程开关机; 暂停/继续; 程序启动; 程序停止; 报警解除; 回初始位

28. 示教:

单轴控制	Y
步进	Y
步长 (mm)	≧0.2~10
位置控制	Y
姿态控制	Y
示教参考坐标系	BASE\TOOL\USER
示教速度	≧1%~100%
记录点位	Y
记录轨迹	Y

29. 碰撞力度: 20 个等级, 动态切换

30. 安全参数设置: 碰撞等级; 缩减模式最大速度; 运行速度初值; 关节限制

31. 变量: 全局变量 (非保持); 全局变量 (保持)

32. 路点: 固定点、路点变量; 关节空间坐标

33. 用户坐标系: 9 种 (包括 x0xy 和 y0yx)

34. 产品配置清单:

机械臂、控制柜、示教器、螺丝 (4 颗)、说明书、出厂合格标志、电源线缆、示教器线缆、机械臂线缆。

35. 主机质保 3 年