



并联机器人

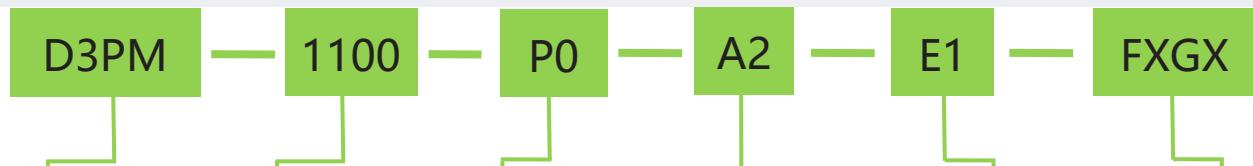
选型手册

Parallel robot selection Manual

D3PM



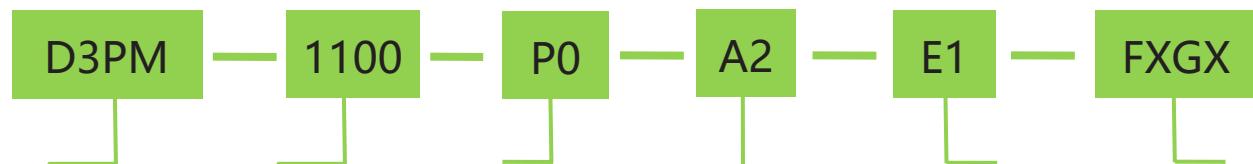
● 型号和符号



机型	型号	负载	控制器类型	控制柜类型	视觉			
D3PM	450	P0: 标准	A1: ATOMCONTROL	E1: ATOM-01 E2: ATOM-02 E3: 定制	FOGO: 无视觉 FXGX: 有视觉			
	600							
	800	P3*: 3kg 特款						
	1100							
	1200	P6: 6kg						
	1300							
	1400	P15: 15KG						
	1600							
	1800	P25: 25KG						
	2200							

*: P3针对D3PM-1400机型，为搭配扁平静平台特制款

● Model and Symbol



Robot type	Type	Load Type	Control type	Control Cabinet	Vision Type			
D3PM	450	P0: Standard	A1: ATOMCONTROL	E1: ATOM-01 E2: ATOM-02 E3: Custom	FOGO: Without vision FXGX: With vision			
	600							
	800	P3*: 3kg Special						
	1100							
	1200	P6: 6kg						
	1300							
	1400	P15: 15KG						
	1600							
	1800	P25: 25KG						
	2200							

*: P3 is specially designed for d3pm-1400 and flat static platform

D3PM-450-PO

**高速度****High speed****高旋转精度****High rotation precision****高稳定性****High stability****小巧、敏捷****Small and Agile**

- ◆ 标准循环时间小于0.6s, 满足追求高速度和最小体积需求

The standard cycle time is less than 0.6s, meeting your pursuit for the high speed and the minimum volume.

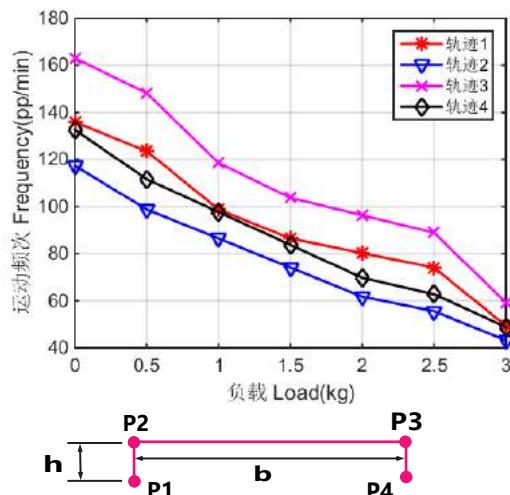
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求

Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.

- ◆ 非常适于狭小空间内作业、3C制造等行业的高速高精密生产作业, 主要用于小型工件的装配、搬运、检测等

The robot is ideal for narrow space operations, as well as high-speed and high-precision in 3C field. Widely used in assembly, handling and testing of small work pieces.

型号 Type		D3PM-450-PO
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		3kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	41kg
	工作空间直径 Diameter	450mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.05°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		$31 \times 10^{-4} \text{kg} \cdot \text{m}^2$
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	44.2°
	下摆 Down	68.7°
输入电源 Power supply		三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ
电源容量 Power capacity		3KVA
额定功率 Rated Power		1.3kw
保存温度 Storage temperature		-10°C~70°C
工作环境 Work environment		-10°C~50°C, RH≤80%
防护等级 Protection		IP55

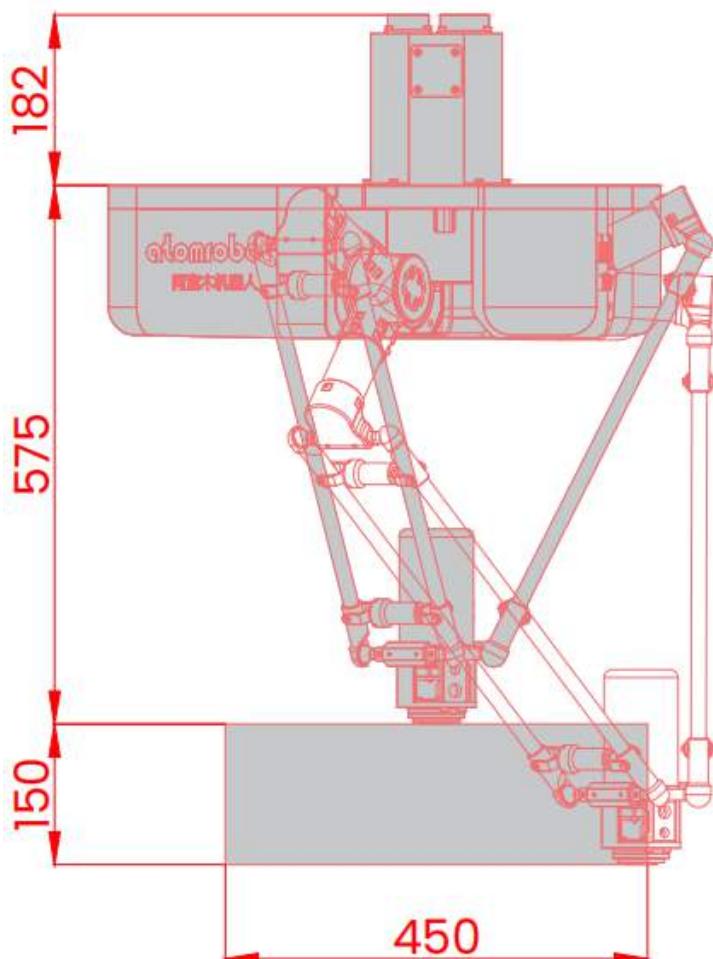
● 负载-频次 Load-Frequency

名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=500$
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=500$

特别注意：图中节拍时间在实际条件下测得，但根据实际运用情况的不同（工具数据、路径半径、夹具启动等），节拍时间也会发生变化。

外形尺寸及运动范围

Outline dimensions and Working range (mm)



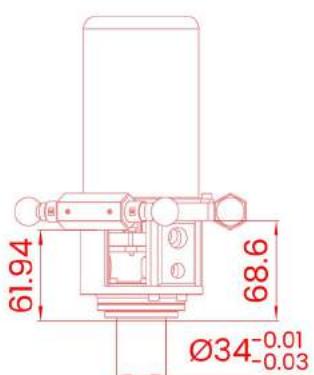
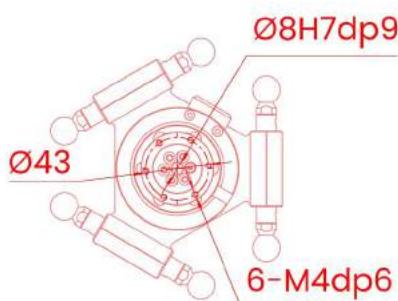
说明:

图示下部加深部分为机器人末端下表面几何中心的运动范围，上部为圆柱空间，并在下部向内收敛。

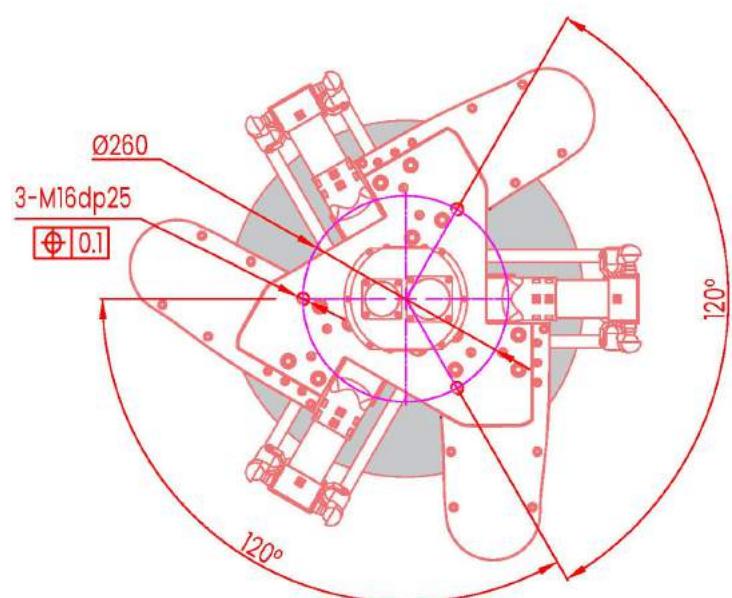
Instruction:

The bottom gray part is the workplace of bottom surface 's center point of the end, which is composed of a cylinder at the top and a circular truncated cone at the bottom.

法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-600-PO



高速度 High speed
高旋转精度 High rotation precision
高稳定性 High stability
小巧、敏捷 Small and Agile

- ◆ 标准循环时间小于0.6s,满足追求高速度和最小体积需求

The standard cycle time is less than 0.6s, meeting your pursuit for the high speed and the minimum volume.

- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求

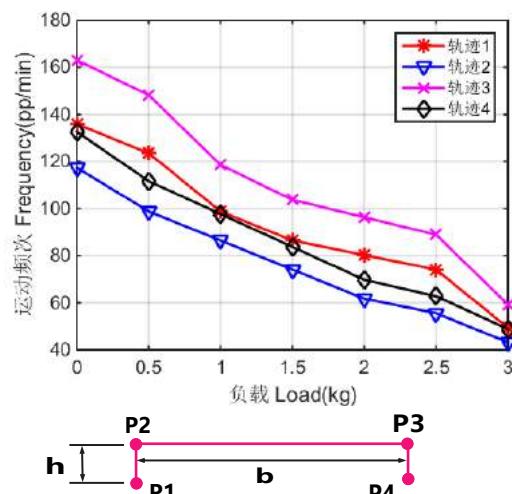
Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.

- ◆ 非常适于狭小空间内作业、3C制造等行业的高速高精密生产作业, 主要用于小型工件的装配、搬运、检测等

The robot is ideal for narrow space operations, as well as high-speed and high-precision in 3C field. Widely used in assembly, handling and testing of small work pieces.

型号 Type		D3PM-600-PO
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		3kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	42kg
	工作空间直径 Diameter	600mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.05°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		$31 \times 10^{-4} \text{kg} \cdot \text{m}^2$
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	44.2°
	下摆 Down	68.7°
输入电源 Power supply		三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ
电源容量 Power capacity		3KVA
额定功率 Rated Power		1.3kw
保存温度 Storage temperature		-10°C~70°C
工作环境 Work environment		-10°C~50°C, RH≤80%
防护等级 Protection		IP55

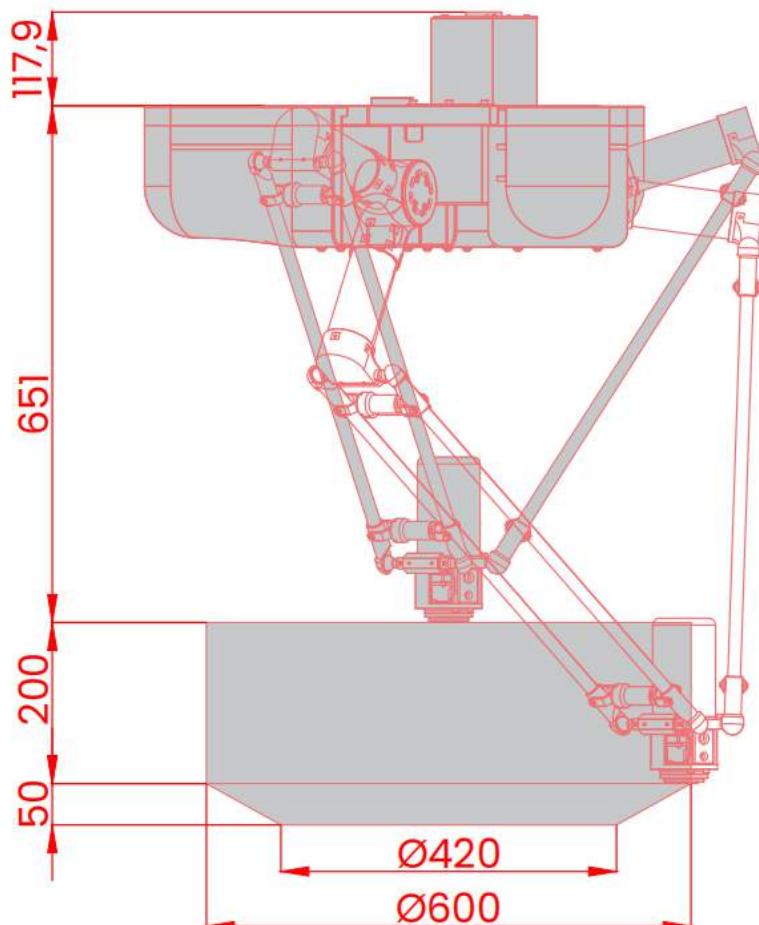
● 负载-频次 Load-Frequency



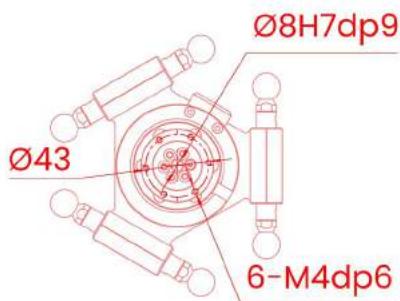
名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=500$
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=500$

特别注意: 图中节拍时间在实际条件下测得, 但根据实际运用情况的不同(工具数据、路径半径、夹具启动等), 节拍时间也会发生变化。

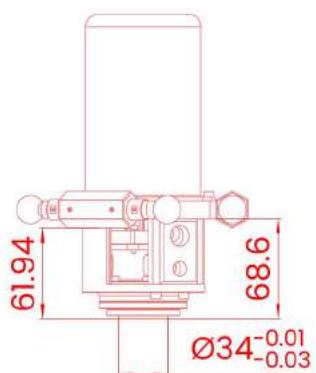
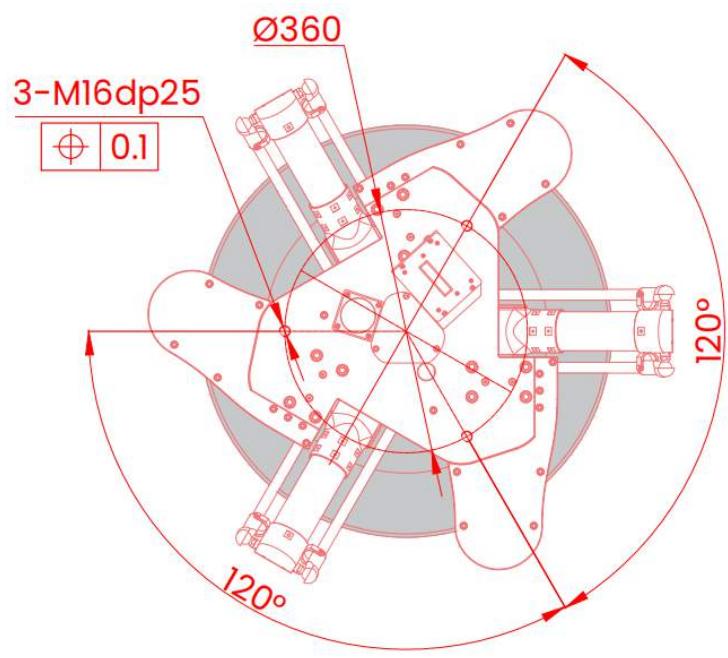
外形尺寸及运动范围
Outline dimensions and Working range (mm)



法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-800-PO



高速度 High speed
高旋转精度 High precision
高稳定性 High stability
经济实用 Economic & Practical

型号 Type		D3PM-800-PO
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		3kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	67.5kg
	工作空间直径 Diameter	800mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.05°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		$31 \times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	42.5°
	下摆 Down	65.8°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	6KVA	
额定功率 Rated Power	2.35kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

- ◆ 标准循环时间小于0.5s,满足追求最高速度和最经济需求

The standard cycle time is less than 0.5s, meeting your pursuit for the maximum speed and economic.

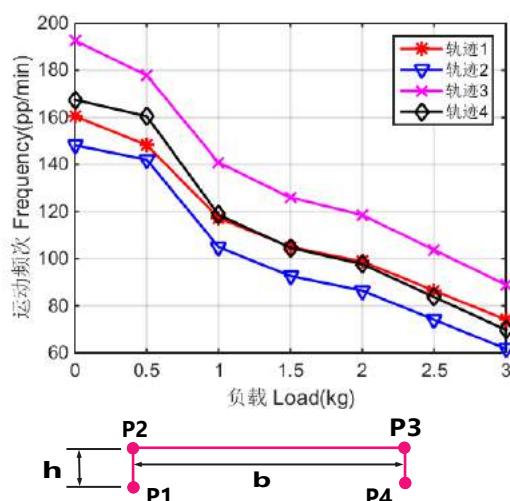
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求

Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.

- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于小型物料的装配、搬运、分拣等

The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of small materials.

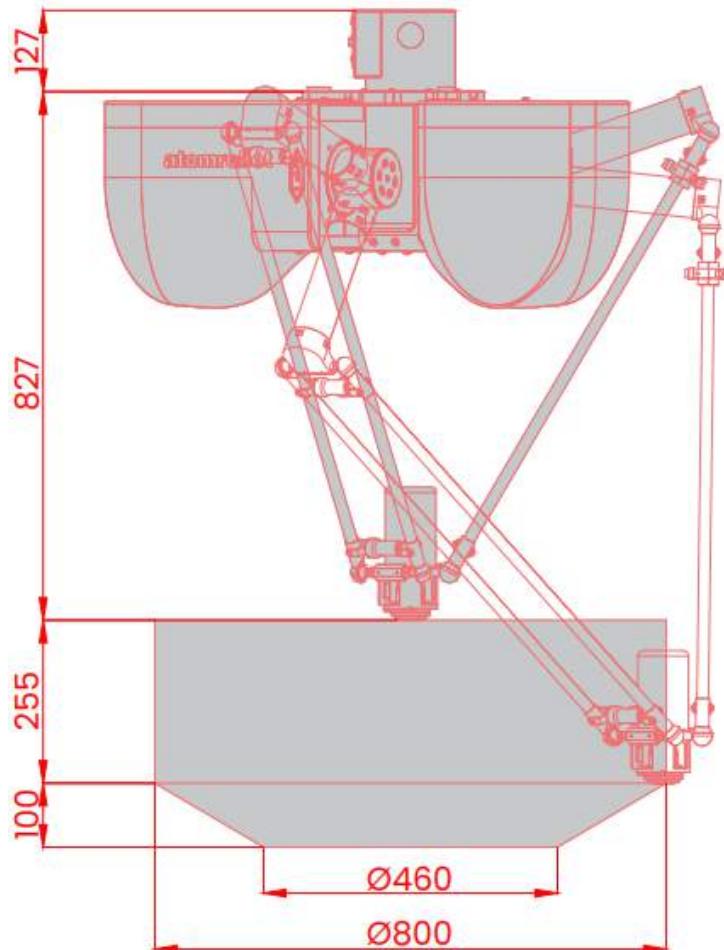
● 负载-频次 Load-Frequency



名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=500$
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=500$

特别注意: 图中节拍时间在实际条件下测得, 但根据实际运用情况的不同(工具数据、路径半径、夹具启动等), 节拍时间也会发生变化。

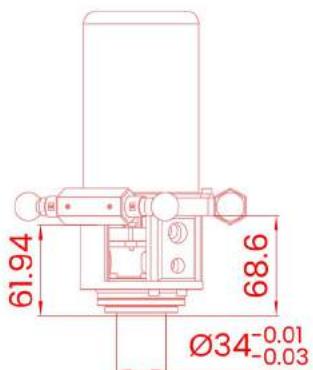
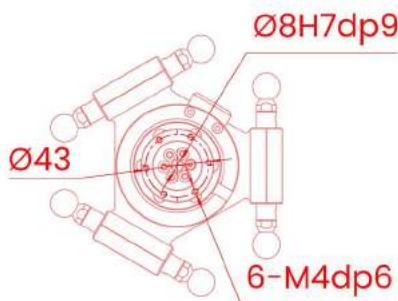
外形尺寸及运动范围
Outline dimensions and Working range (mm)



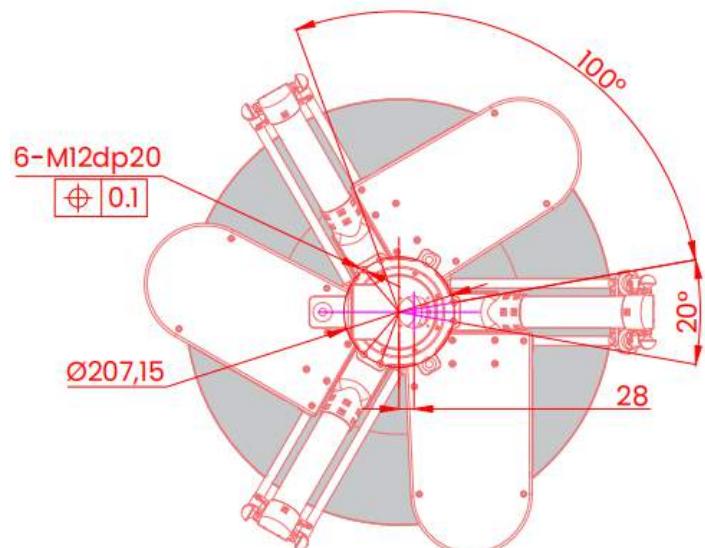
说明:
图示下部加深部分为机器人末端下表面几何中心的运动范围，上部为圆柱空间，并在下部向内收敛。

Instruction:
The bottom gray part is the workplace of bottom surface's center point of the end, which is composed of a cylinder at the top and a circular truncated cone at the bottom.

法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-1100-PO



高速度 High speed
高稳定性 High stability
大空间 Large space
经济实用 Economic & Practical

- ◆ 标准循环时间小于0.4s,满足追求最高速度和最经济需求

The standard cycle time is less than 0.4s, meeting your pursuit for the maximum speed and economic.

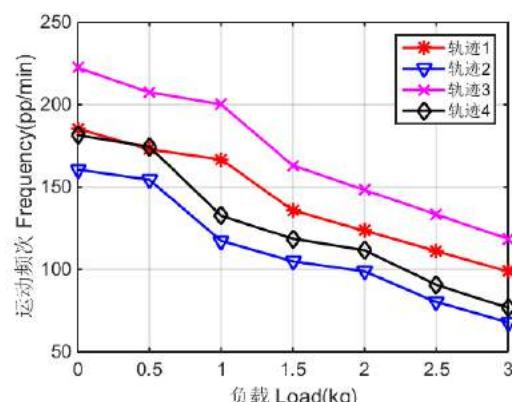
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求

Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.

- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于小型物料的装配、搬运、分拣等

The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of small materials.

● 负载-频次 Load-Frequency

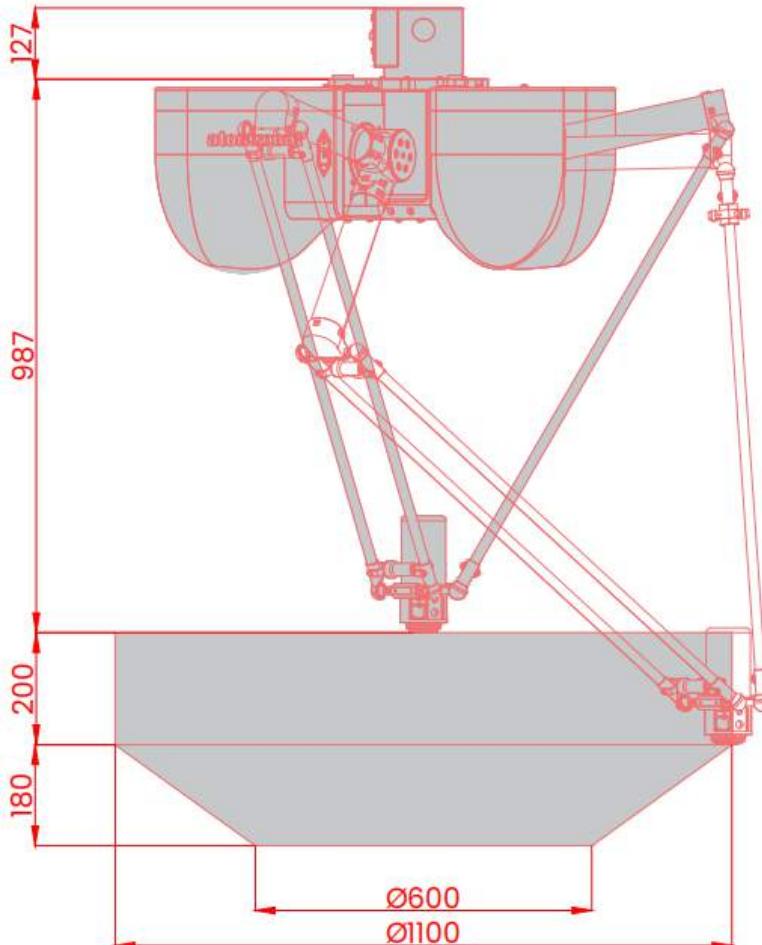


型号 Type		D3PM-1100-PO
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		3kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	85kg
	工作空间直径 Diameter	1100mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.05°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		$31 \times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	32.5°
	下摆 Down	68.5°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	10KVA	
额定功率 Rated Power	6.1kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=500$
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P4→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=500$

特别注意：图中节拍时间在实际条件下测得，但根据实际运用情况的不同（工具数据、路径半径、夹具启动等），节拍时间也会发生变化。

外形尺寸及运动范围
Outline dimensions and Working range (mm)



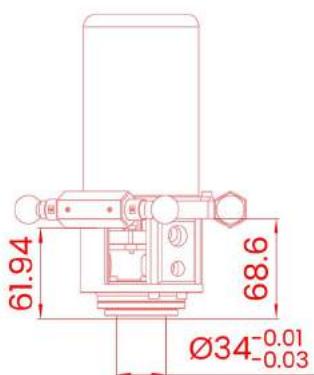
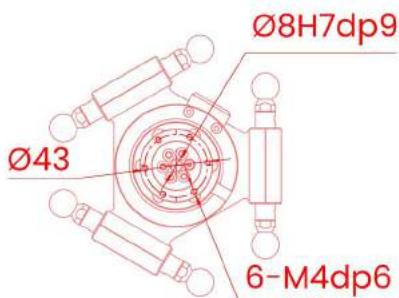
说明:

图示下部加深部分为机器人末端下表面几何中心的运动范围，上部为圆柱空间，并在下部向内收敛。

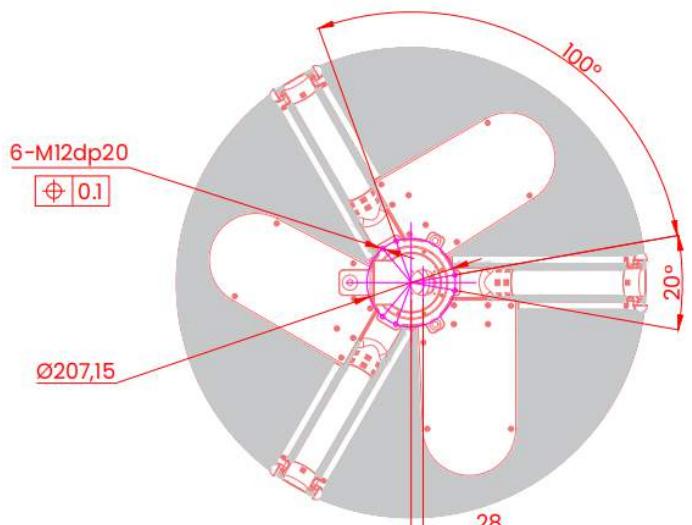
Instruction:

The bottom gray part is the workplace of bottom surface 's center point of the end, which is composed of a cylinder at the top and a circular truncated cone at the bottom.

法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-1200-PO



高速度 High speed
高稳定性 High stability
大空间 Large space
低高度 Lower Height

型号 Type		D3PM-1200-PO
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		3kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	71.6kg
	工作空间直径 Diameter	1200mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.05°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		$31 \times 10^{-4} \text{kg} \cdot \text{m}^2$
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	33°
	下摆 Down	87°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	10KVA	
额定功率 Rated Power	6.1kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

- ◆ 标准循环时间小于0.4s,满足追求最高速度和最经济需求

The standard cycle time is less than 0.4s, meeting your pursuit for the maximum speed and economic.

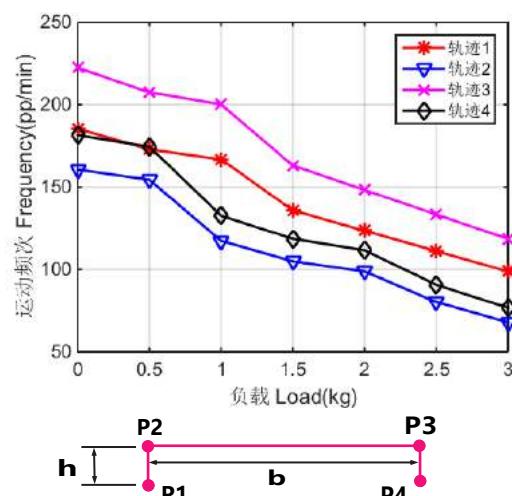
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求

Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.

- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于空间高度受限场合的物料装配、搬运、分拣等

The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of small materials for space height limited occasions.

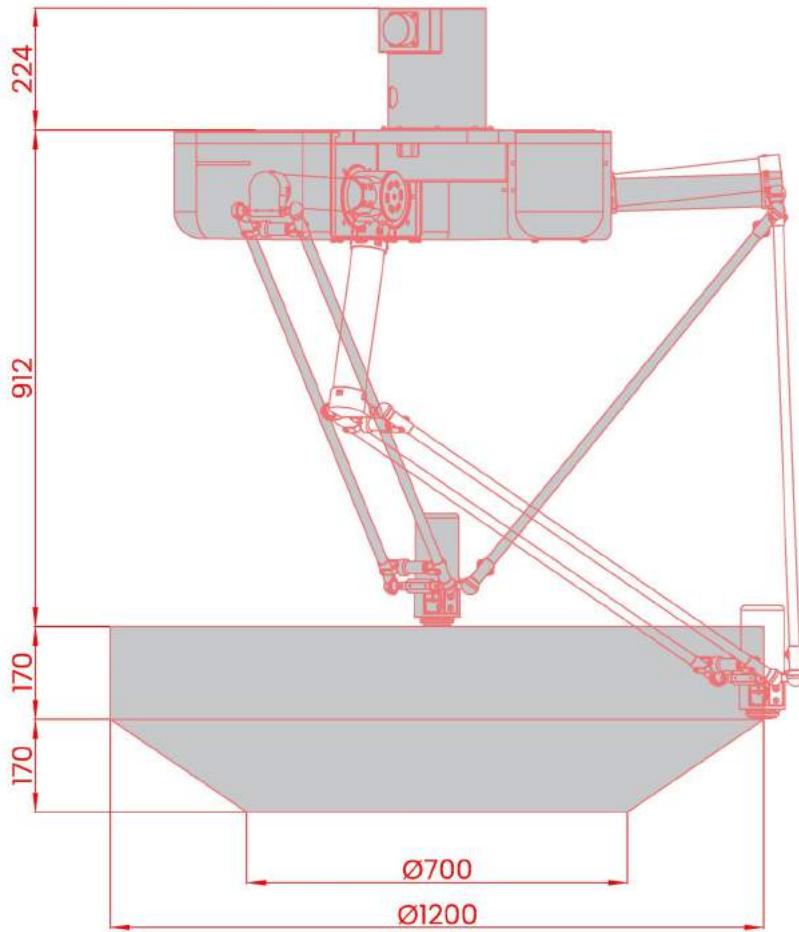
● 负载-频次 Load-Frequency



名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=500$
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=500$

特别注意：图中节拍时间在实际条件下测得，但根据实际运用情况的不同（工具数据、路径半径、夹具启动等），节拍时间也会发生变化。

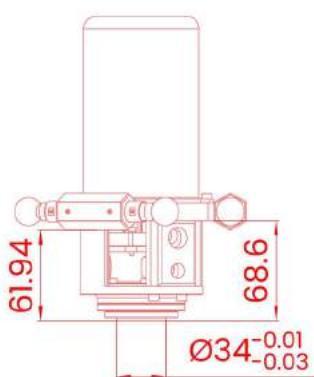
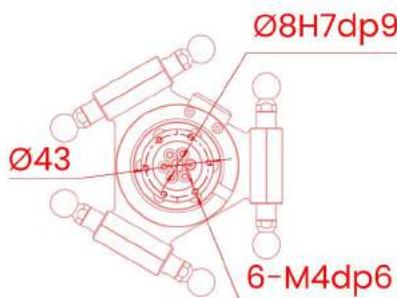
外形尺寸及运动范围
Outline dimensions and Working range (mm)



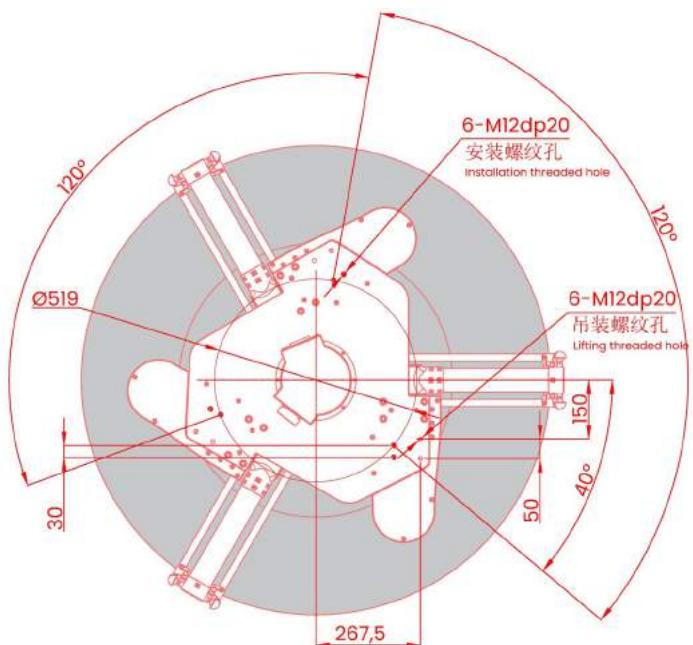
说明:
图示下部加深部分为机器人末端下表面几何中心的运动范围，上部为圆柱空间，并在下部向内收敛。

Instruction:
The bottom gray part is the workplace of bottom surface 's center point of the end, which is composed of a cylinder at the top and a circular truncated cone at the bottom.

法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-1300-PO



高速度 High speed
高稳定性 High stability
大空间 Large space
经济实用 Economic & Practical

型号 Type		D3PM-1300-PO
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		3kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	86.5kg
	工作空间直径 Diameter	1300mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.05°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		$31 \times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	31.5°
	下摆 Down	74°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	10KVA	
额定功率 Rated Power	6.1kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

- ◆ 标准循环时间小于0.4s,满足追求最高速度和最经济需求

The standard cycle time is less than 0.4s, meeting your pursuit for the maximum speed and economic.

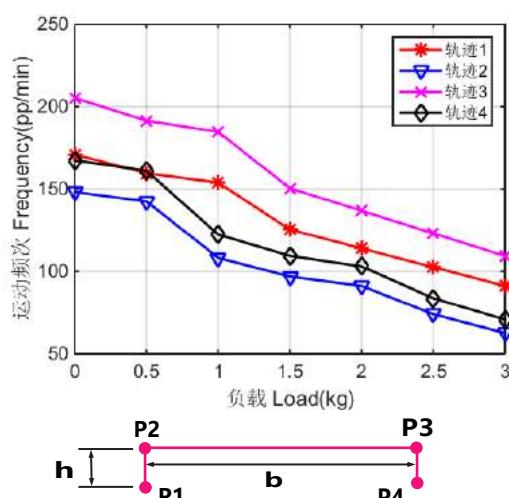
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求

Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.

- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于小型物料的装配、搬运、分拣等

The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of small materials.

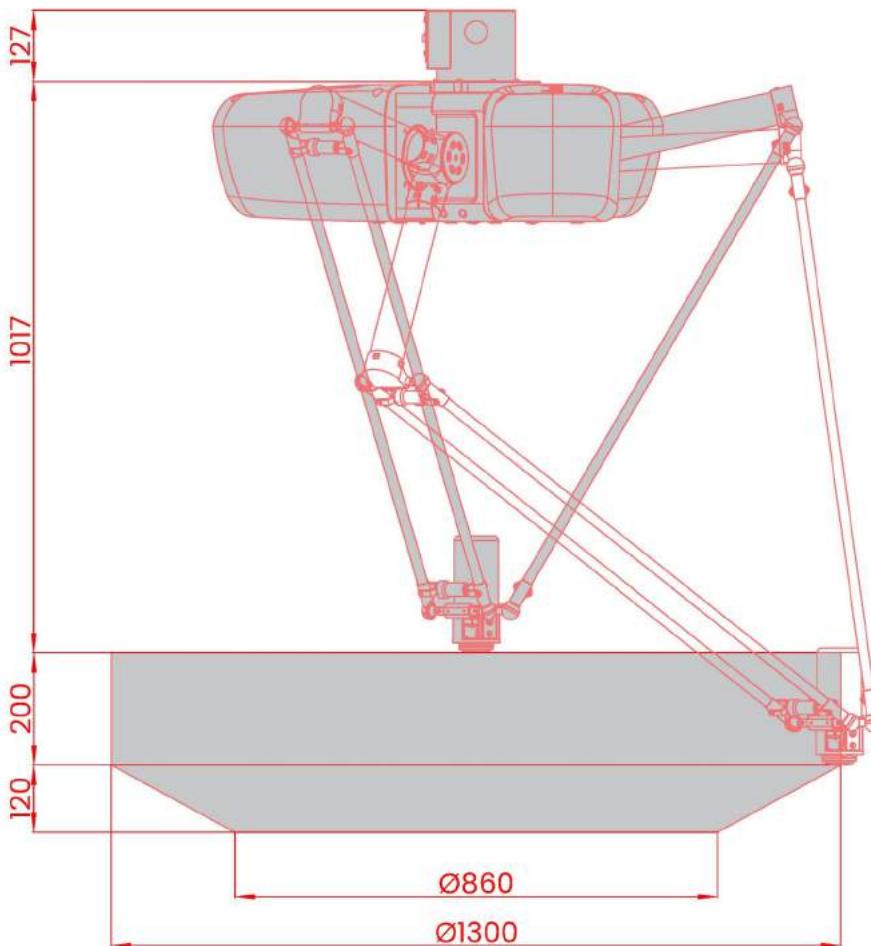
● 负载-频次 Load-Frequency



名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=500$
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=500$

特别注意：图中节拍时间在实际条件下测得，但根据实际运用情况的不同（工具数据、路径半径、夹具启动等），节拍时间也会发生变化。

外形尺寸及运动范围
Outline dimensions and Working range (mm)



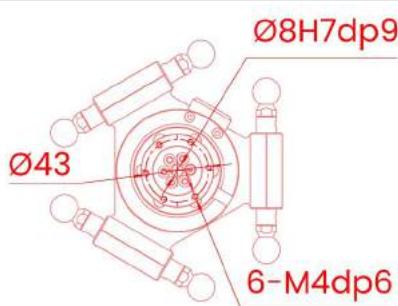
说明:

图示下部加深部分为机器人末端运动范围，上部为圆柱空间，并在下部向内收敛。

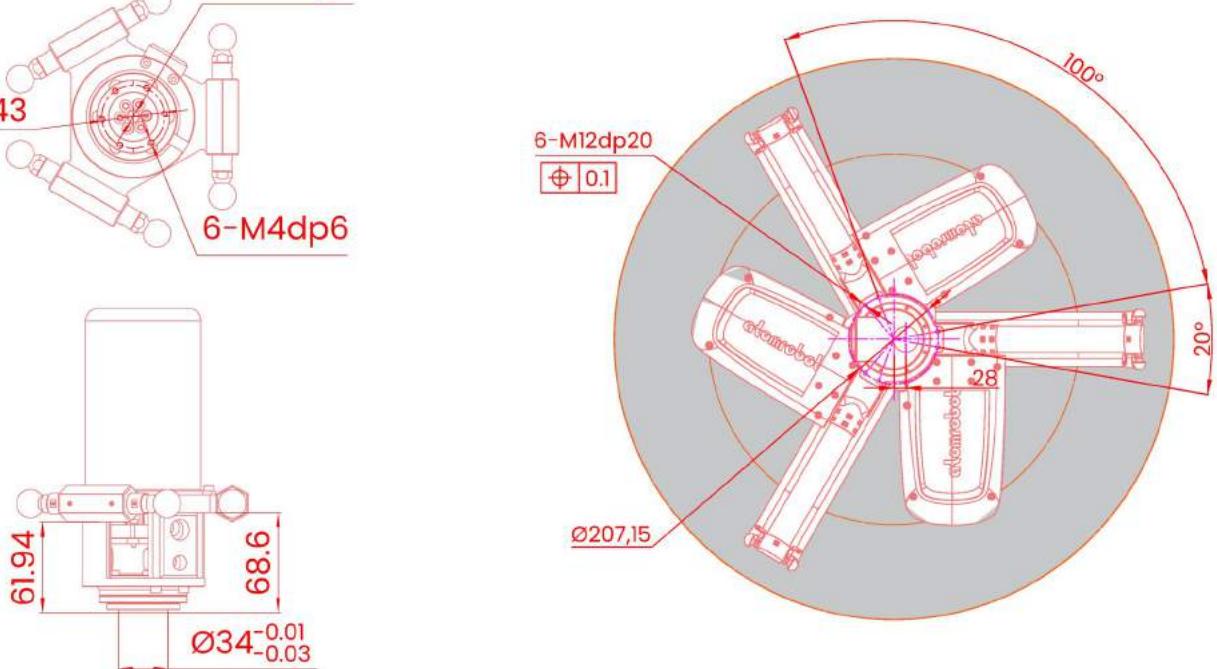
Instruction:

The bottom gray part is the workplace of moving platform which is composed of a cylinder at the top and a circular truncated cone at the bottom.

法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-1400-PO



高速度 High speed
高稳定性 High stability
大空间 Large space
经济实用 Economic & Practical

型号 Type		D3PM-1400-PO
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		3kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	79.5kg
	工作空间直径 Diameter	1400mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.05°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		$31 \times 10^{-4} \text{kg} \cdot \text{m}^2$
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	22°
	下摆 Down	76°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	10KVA	
额定功率 Rated Power	6.1kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

- ◆ 标准循环时间小于0.4s,满足追求最高速度和最经济需求

The standard cycle time is less than 0.3s, meeting your pursuit for the maximum speed and economic.

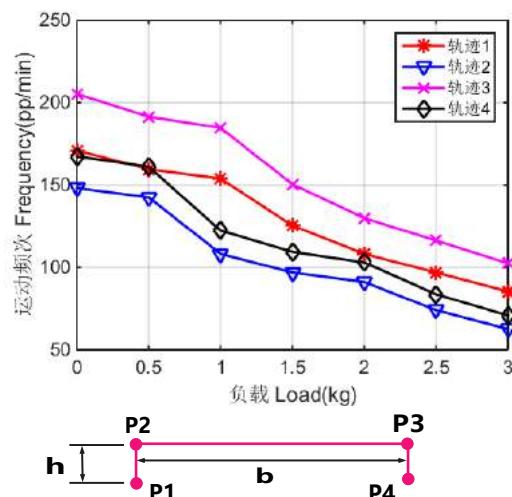
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求

Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.

- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于小型物料的装配、搬运、分拣等

The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of small materials.

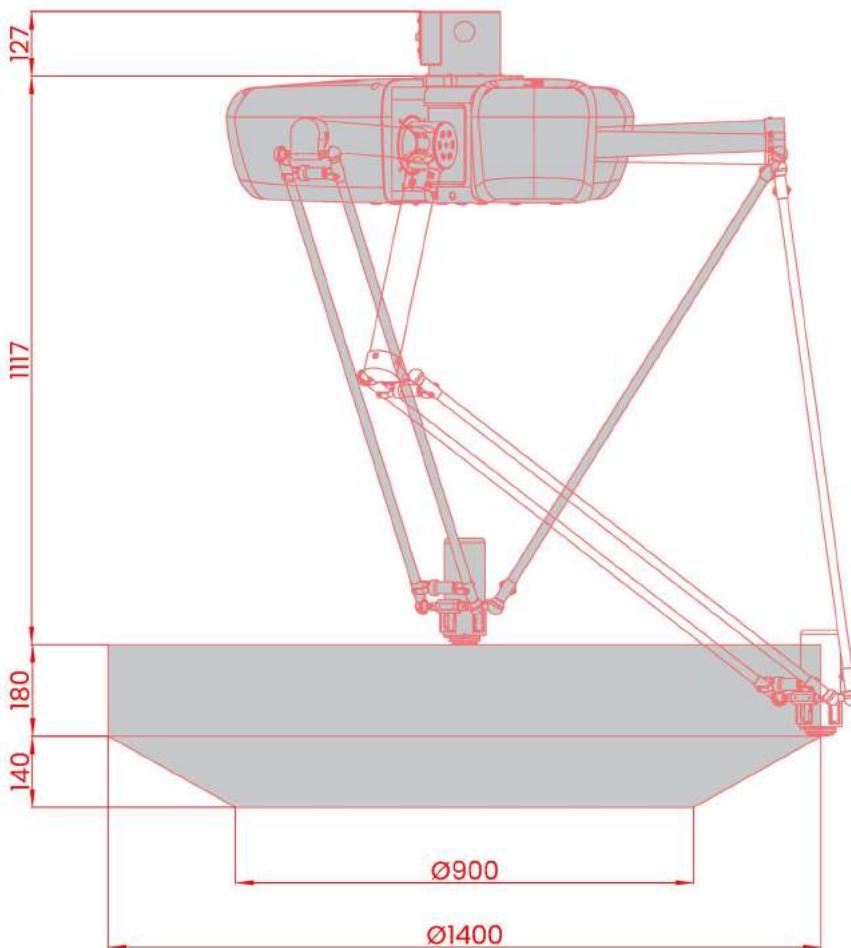
● 负载-频次 Load-Frequency



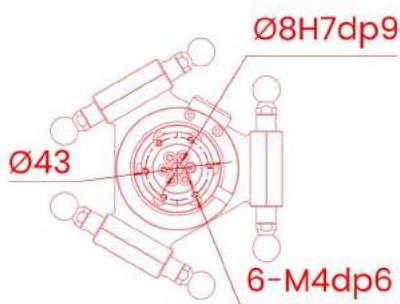
名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=500$
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=500$

特别注意：图中节拍时间在实际条件下测得，但根据实际运用情况的不同（工具数据、路径半径、夹具启动等），节拍时间也会发生变化。

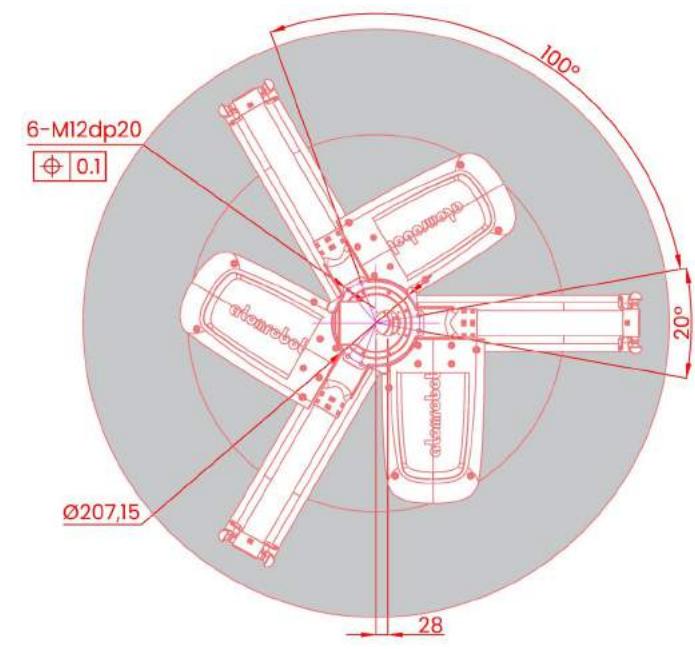
外形尺寸及运动范围
Outline dimensions and Working range (mm)



法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-1600-PO

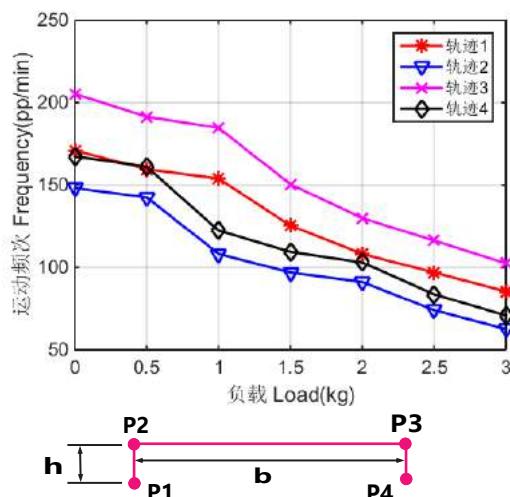


高速度 High speed
高稳定性 High stability
大空间 Large space
经济实用 Economic & Practical

型号 Type		D3PM-1600-PO
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		3kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	79.7kg
	工作空间直径 Diameter	1600mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.05°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		$31 \times 10^{-4} \text{kg} \cdot \text{m}^2$
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	22°
	下摆 Down	76°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	10KVA	
额定功率 Rated Power	6.1kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

- ◆ 标准循环时间小于0.4s,满足追求最高速度和最经济需求
The standard cycle time is less than 0.3s, meeting your pursuit for the maximum speed and economic.
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求
Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.
- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于小型物料的装配、搬运、分拣等
The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of small materials.

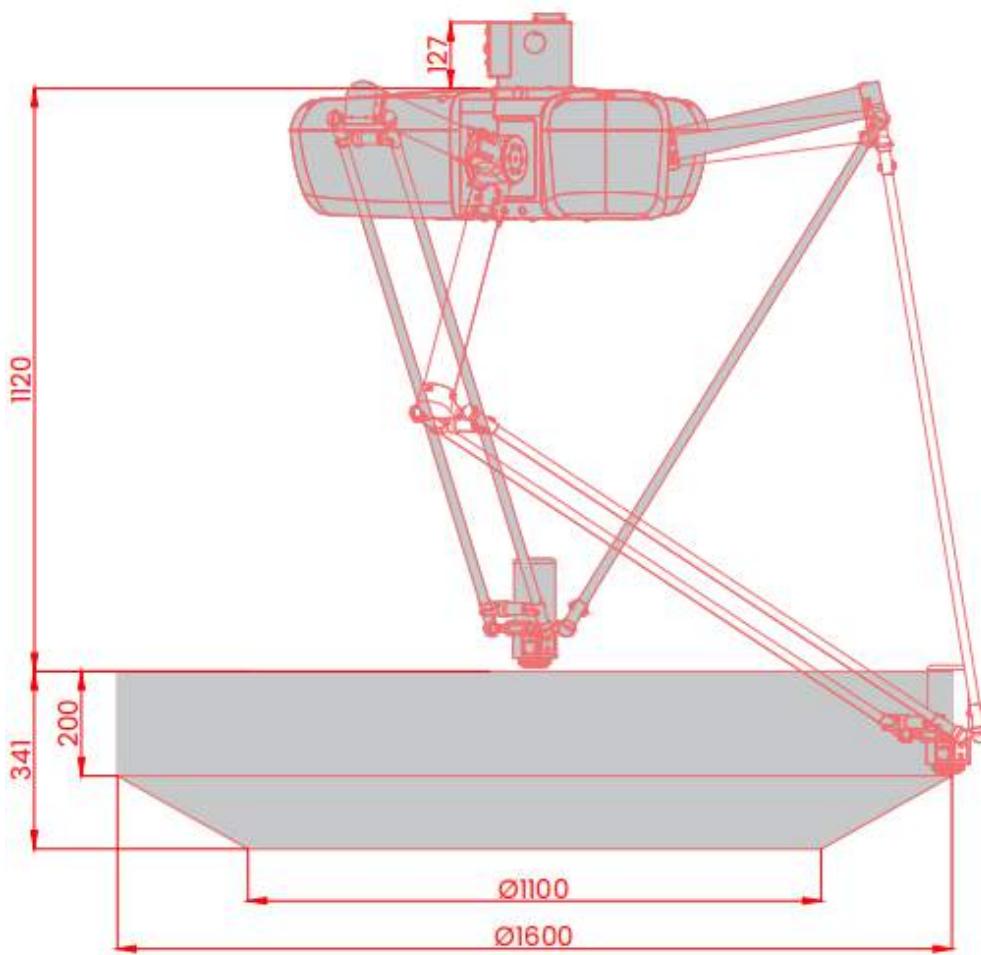
● 负载-频次 Load-Frequency



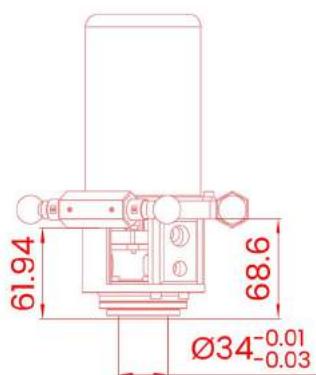
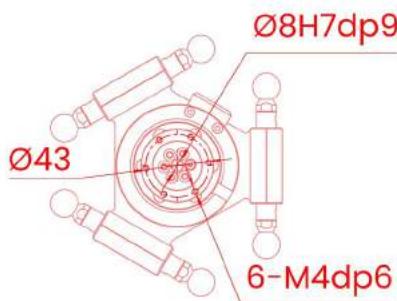
名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=500$
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=500$

特别注意: 图中节拍时间在实际条件下测得, 但根据实际运用情况的不同(工具数据、路径半径、夹具启动等), 节拍时间也会发生变化。

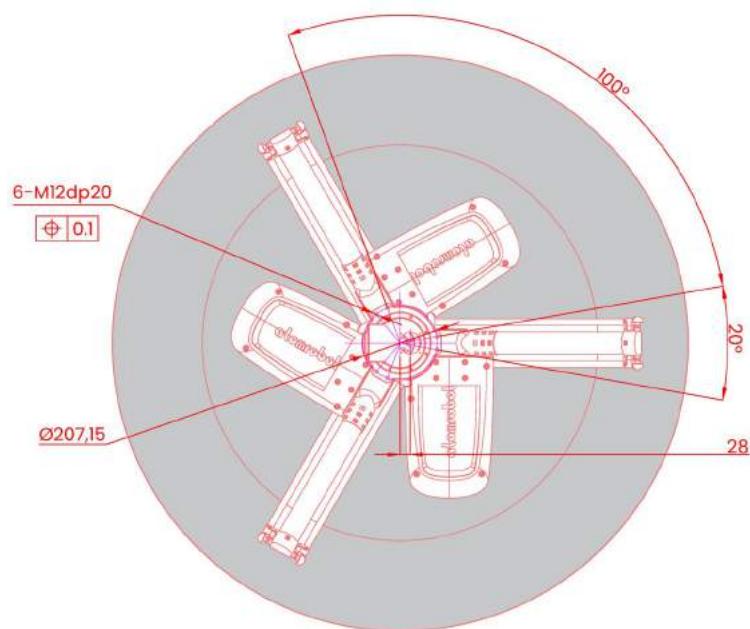
外形尺寸及运动范围
Outline dimensions and Working range (mm)



法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-1400-P3

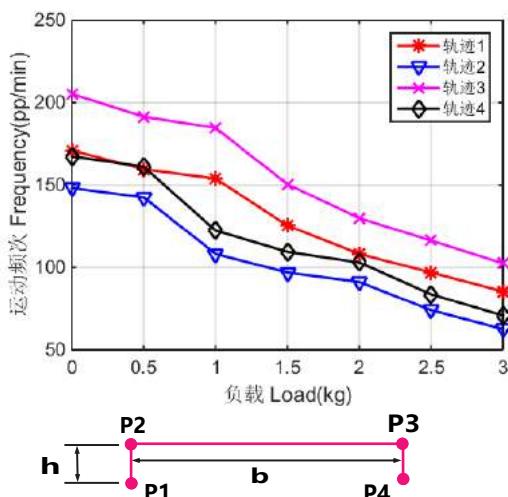


型号 Type		D3PM-1600-P6
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		3kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	79.7kg
	工作空间直径 Diameter	1400mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.05°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		$31 \times 10^{-4} \text{kg} \cdot \text{m}^2$
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	22°
	下摆 Down	76°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	10KVA	
额定功率 Rated Power	6.1kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

高速度 High speed
高稳定性 High stability
大空间 Large space
经济实用 Economic & Practical

- ◆ 标准循环时间小于0.4s,满足追求最高速度和最经济需求
The standard cycle time is less than 0.3s, meeting your pursuit for the maximum speed and economic.
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求
Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.
- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于小型物料的装配、搬运、分拣等
The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of small materials.

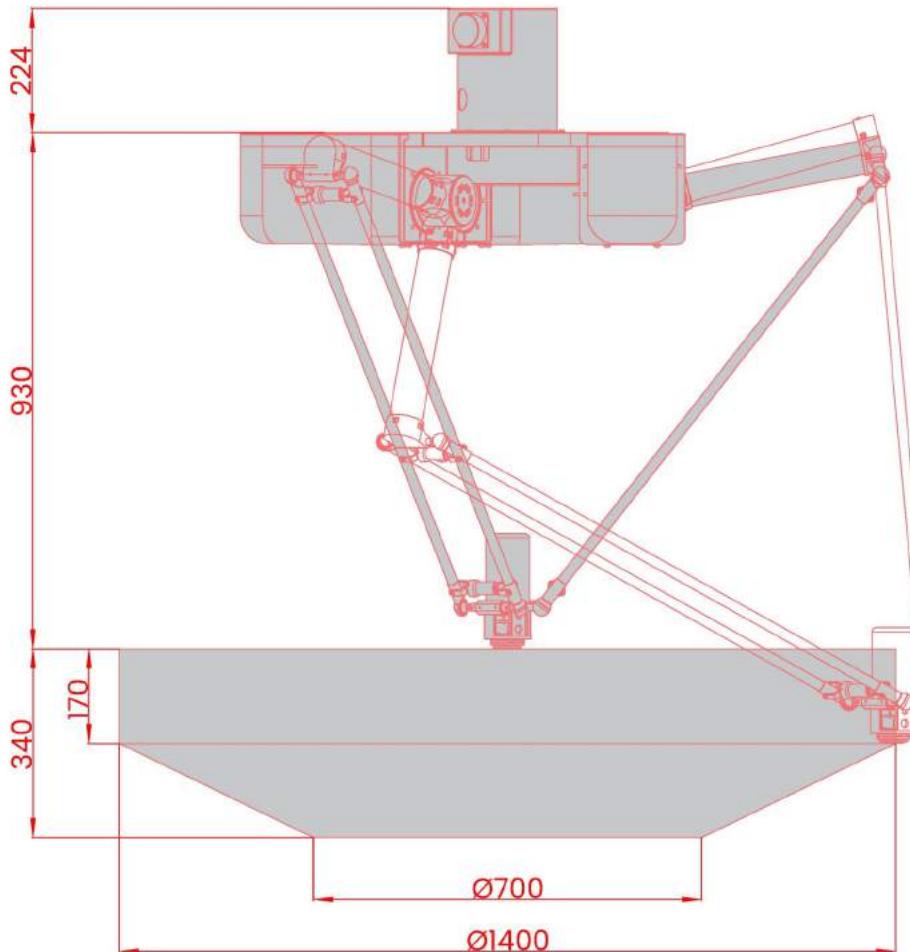
● 负载-频次 Load-Frequency



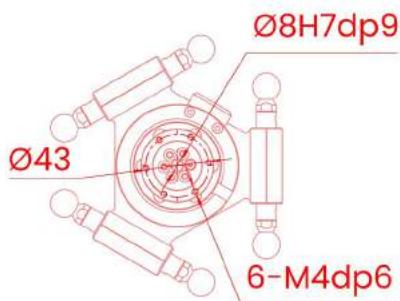
名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=500$
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=500$

特别注意：图中节拍时间在实际条件下测得，但根据实际运用情况的不同（工具数据、路径半径、夹具启动等），节拍时间也会发生变化。

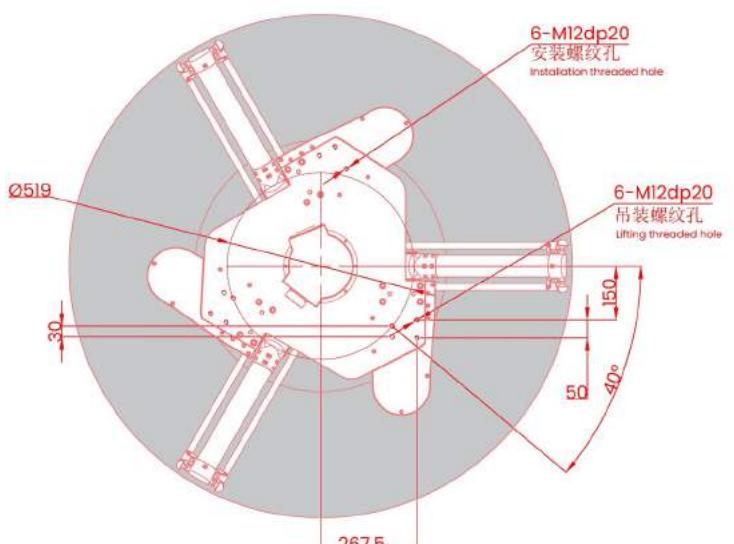
外形尺寸及运动范围
Outline dimensions and Working range (mm)



法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-1600-P6



高速度 High speed
高稳定性 High stability
大空间 Large space
经济实用 Economic & Practical

型号 Type		D3PM-1600-P6
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		6kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	79.7kg
	工作空间直径 Diameter	1600mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.05°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		$31 \times 10^{-4} \text{kg} \cdot \text{m}^2$
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	22°
	下摆 Down	76°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	10KVA	
额定功率 Rated Power	6.1kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

- ◆ 标准循环时间小于0.4s,满足追求最高速度和最经济需求

The standard cycle time is less than 0.3s, meeting your pursuit for the maximum speed and economic.

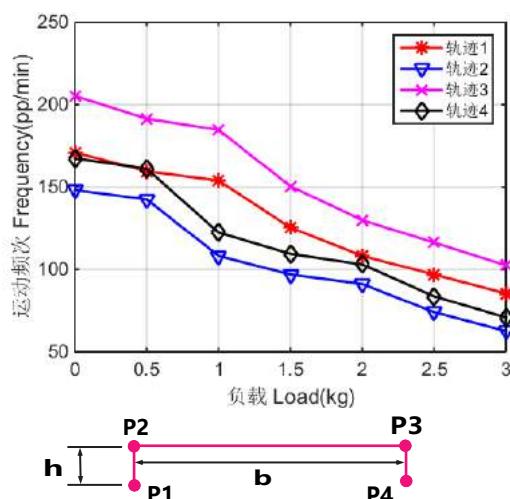
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求

Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.

- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于小型物料的装配、搬运、分拣等

The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of small materials.

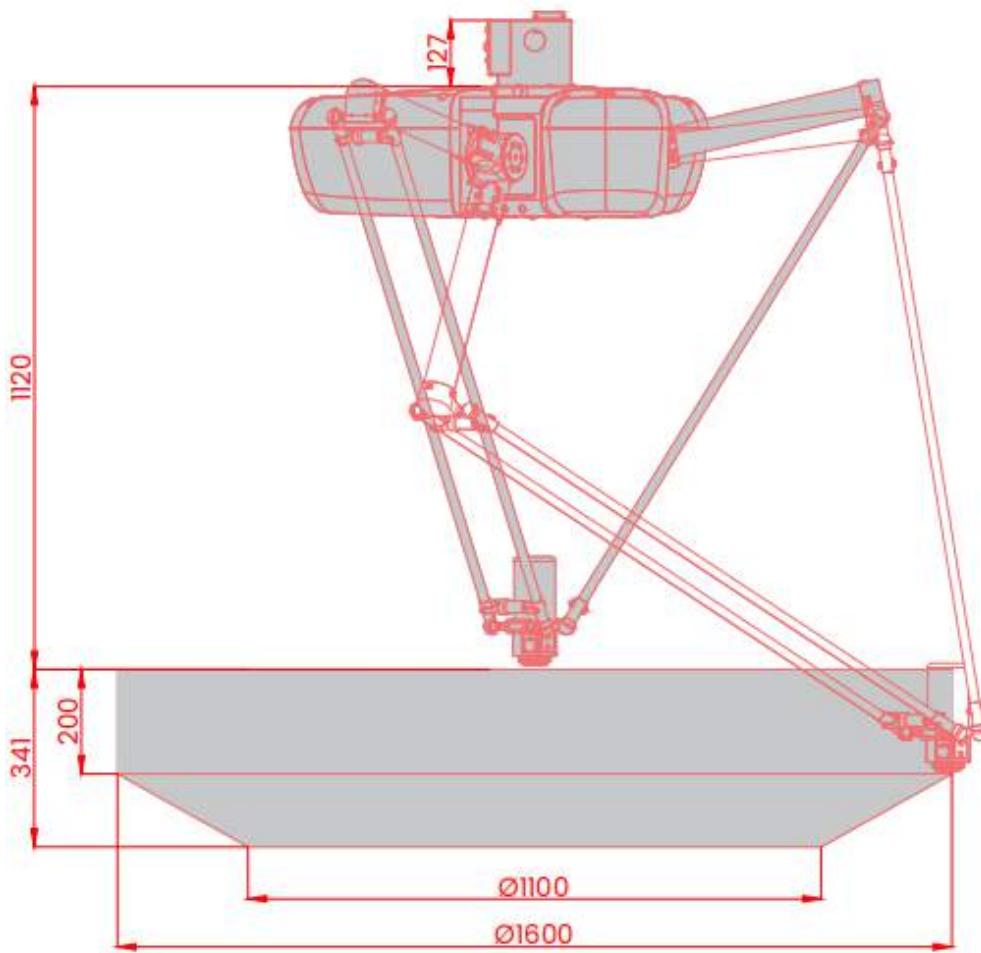
● 负载-频次 Load-Frequency



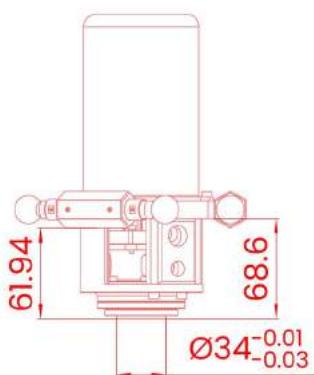
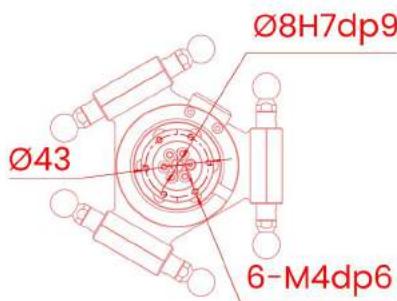
名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=500$
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=500$

特别注意：图中节拍时间在实际条件下测得，但根据实际运用情况的不同（工具数据、路径半径、夹具启动等），节拍时间也会发生变化。

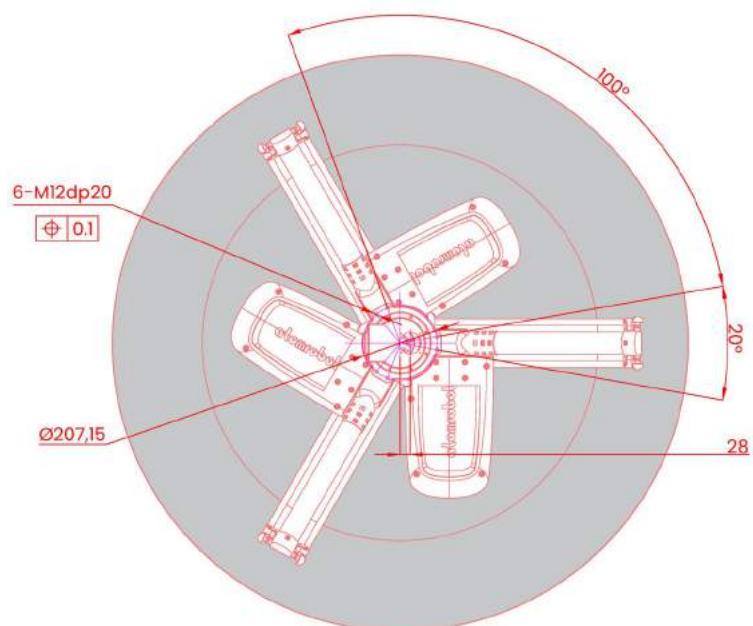
外形尺寸及运动范围
Outline dimensions and Working range (mm)



法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-1100-P15



高稳定性

High stability

大空间

Large space

重负载

Heavy load

高旋转精度

High rotation precision

- ◆ 标准循环时间小于0.6s,满足追求最高负载和最经济需求

The standard cycle time is less than 0.6s, meeting your pursuit for the maximum load and economic.

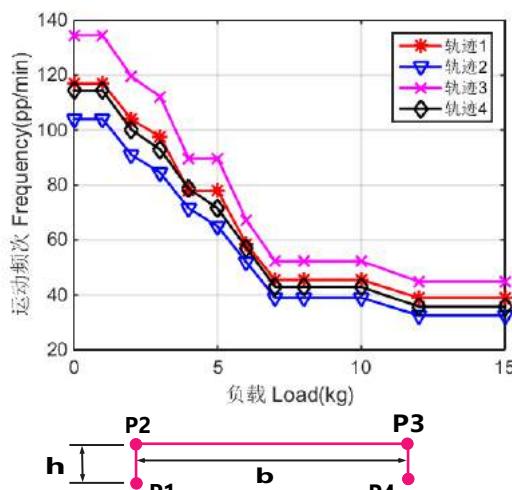
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求

Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.

- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于较重型物料的装配、搬运、分拣等

The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of heavy materials.

● 负载-频次 Load-Frequency



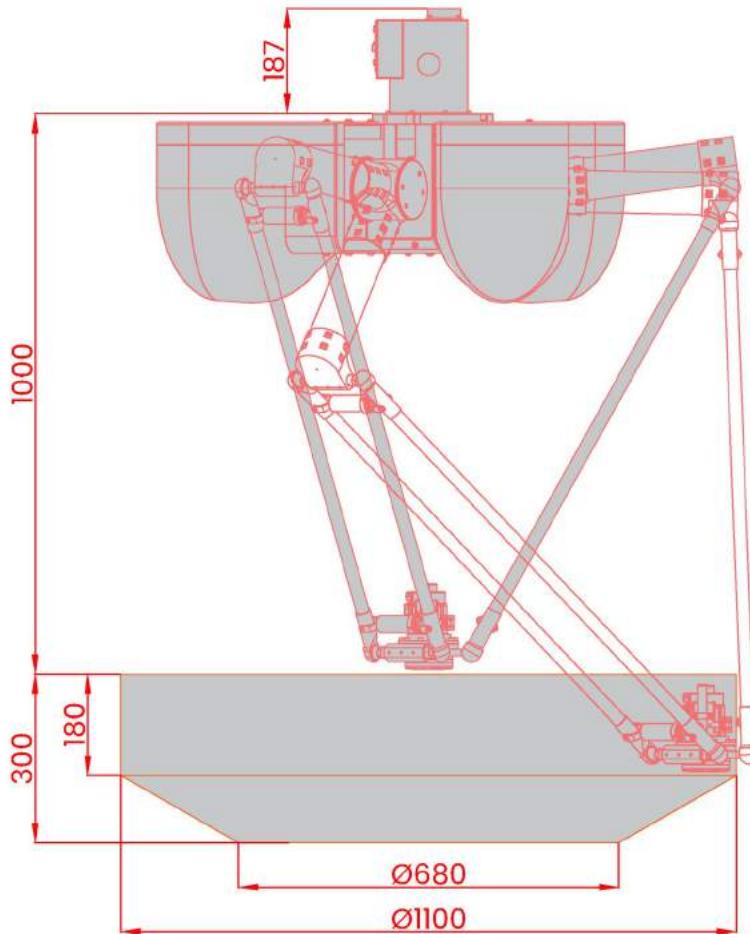
型号 Type		D3PM-1100-P15
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		15kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	113kg
	工作空间直径 Diameter	1100mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.025°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		0.224kg·m ²
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	23.5°
	下摆 Down	70°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	10KVA	
额定功率 Rated Power	6.2kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=500$
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P4→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=500$

特别注意: 图中节拍时间在实际条件下测得, 但根据实际运用情况的不同(工具数据、路径半径、夹具启动等), 节拍时间也会发生变化。

外形尺寸及运动范围

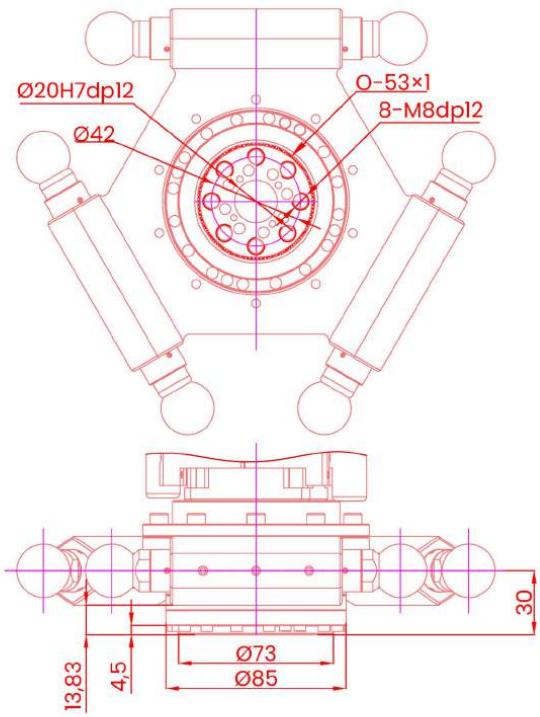
Outline dimensions and Working range (mm)



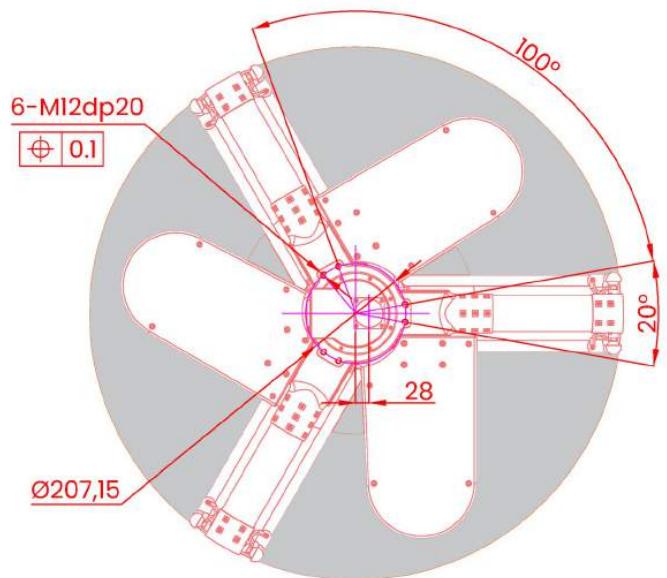
Instruction:

The bottom gray part is the workplace of bottom surface 's center point of the end, which is composed of a cylinder at the top and a circular truncated cone at the bottom.

法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-1400-P15



高稳定性

High stability

大空间

Large space

重负载

Heavy load

高旋转精度

High rotation precision

- ◆ 标准循环时间小于0.6s,满足追求最高负载和最经济需求

The standard cycle time is less than 0.6s, meeting your pursuit for the maximum load and economic.

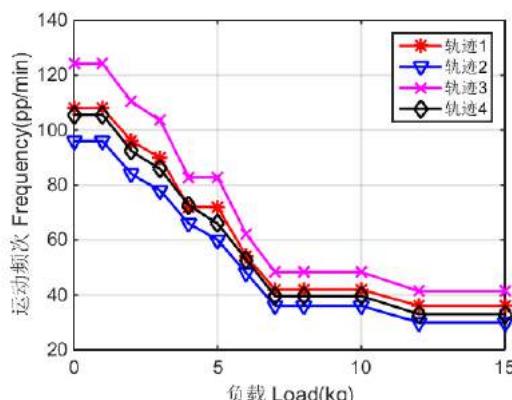
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求

Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.

- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于较重型物料的装配、搬运、分拣等

The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of heavy materials.

- 负载-频次 Load-Frequency

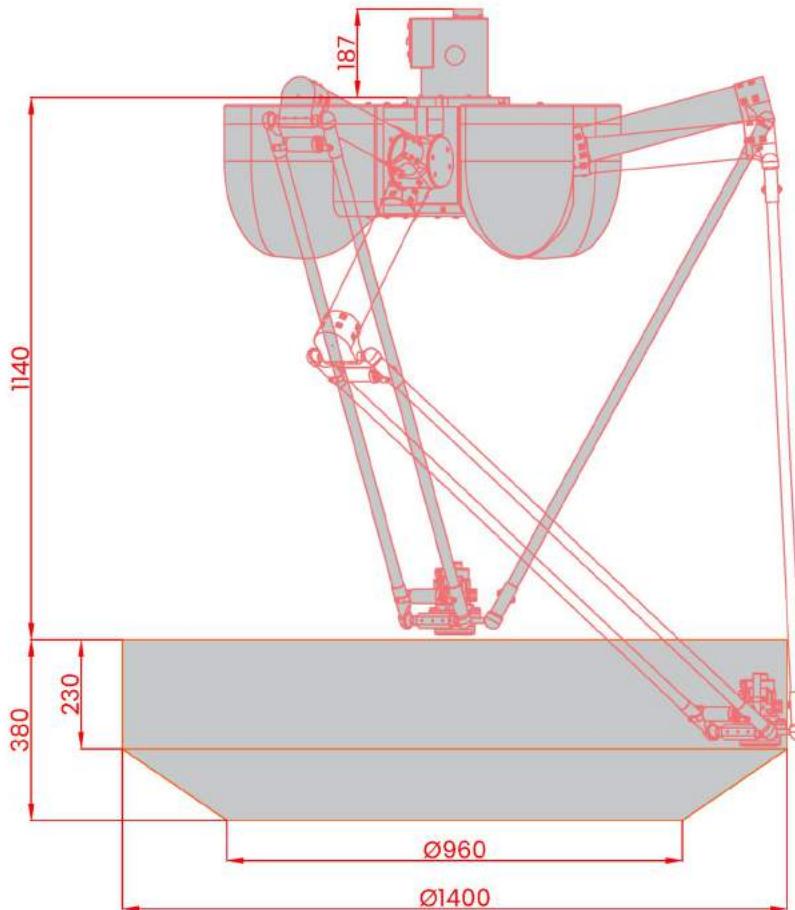


名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=500$
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=500$

特别注意：图中节拍时间在实际条件下测得，但根据实际运用情况的不同（工具数据、路径半径、夹具启动等），节拍时间也会发生变化。

型号 Type	D3PM-1400-P15	
轴数 Axes	3+1	
最大负载 Payload	15kg	
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	125kg
	工作空间直径 Diameter	1400mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.025°
旋转范围 Rotation range	$\pm 360^\circ$	
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia	0.224kg·m ²	
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	29.9°
	下摆 Down	63.6°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	10KVA	
额定功率 Rated Power	6.2kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

外形尺寸及运动范围
Outline dimensions and Working range (mm)



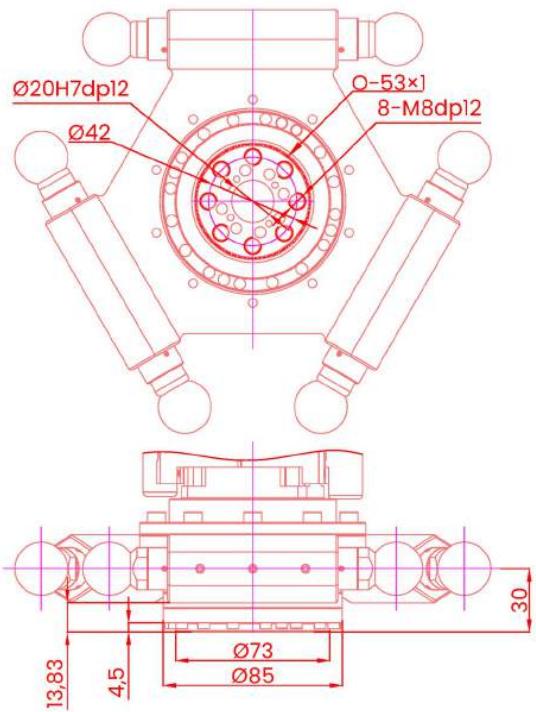
说明:

图示下部加深部分为机器人末端下表面几何中心的运动范围，上部为圆柱空间，并在下部向内收敛。

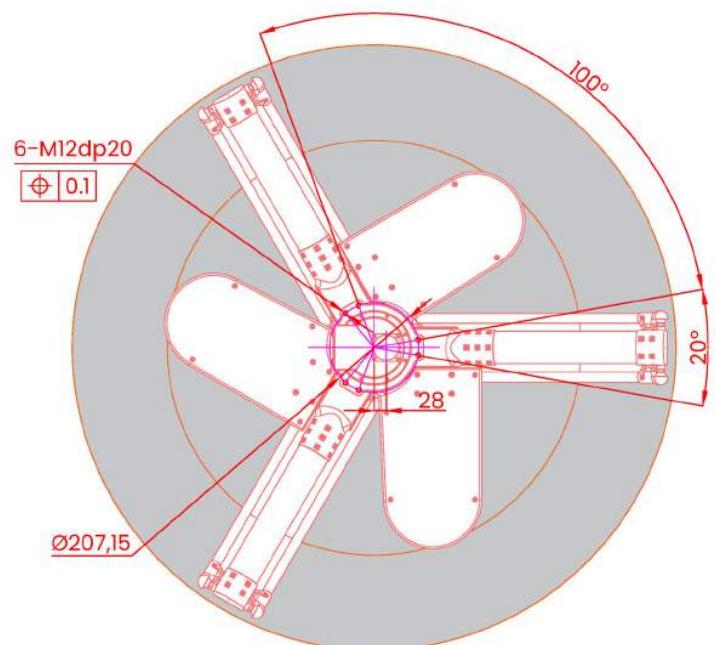
Instruction:

The bottom gray part is the workplace of bottom surface 's center point of the end, which is composed of a cylinder at the top and a circular truncated cone at the bottom.

法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-1600-P15



高稳定性

High stability

大空间

Large space

重负载

Heavy load

高旋转精度

High rotation precision

型号 Type		D3PM-1600-P15
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		15kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	131kg
	工作空间直径 Diameter	1600mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.025°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		0.224kg·m ²
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	23°
	下摆 Down	71.5°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	10KVA	
额定功率 Rated Power	6.2kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

- ◆ 标准循环时间小于0.6s,满足追求最高负载和最经济需求

The standard cycle time is less than 0.6s, meeting your pursuit for the maximum load and economic.

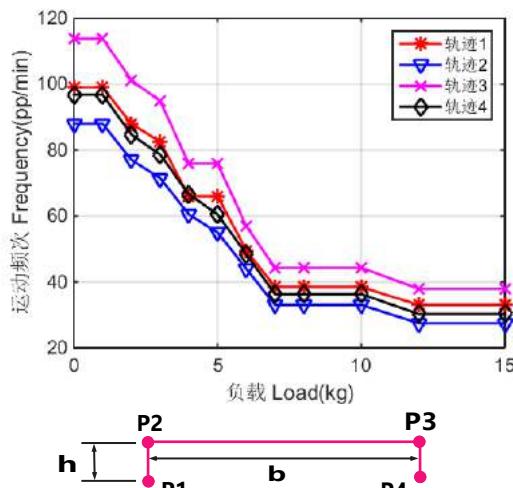
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求

Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.

- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于较重型物料的装配、搬运、分拣等

The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of heavy materials.

● 负载-频次 Load-Frequency

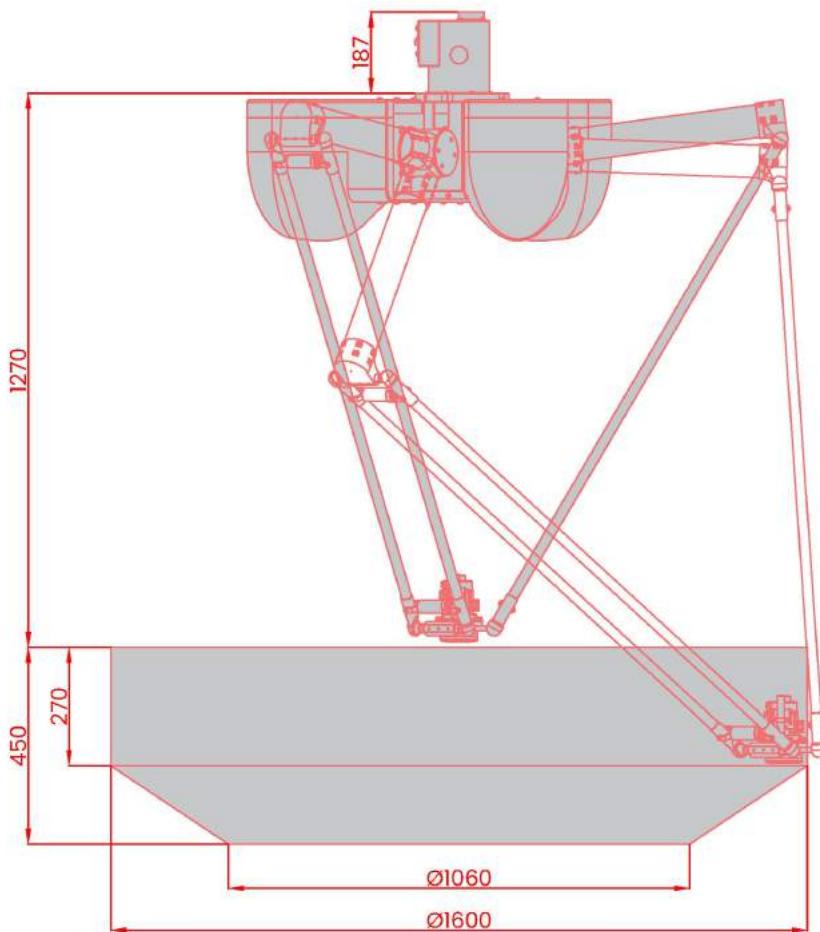


名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=500$
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=500$

特别注意: 图中节拍时间在实际条件下测得, 但根据实际运用情况的不同(工具数据、路径半径、夹具启动等), 节拍时间也会发生变化。

外形尺寸及运动范围

Outline dimensions and Working range (mm)



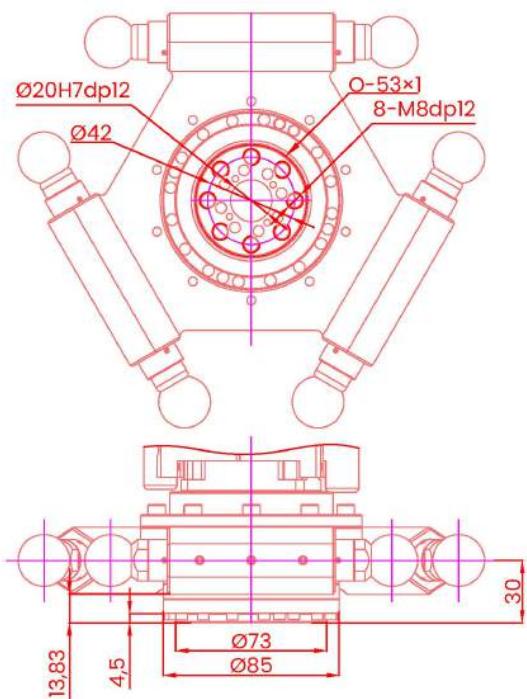
说明:

图示下部加深部分为机器人末端下表面几何中心的运动范围，上部为圆柱空间，并在下部向内收敛。

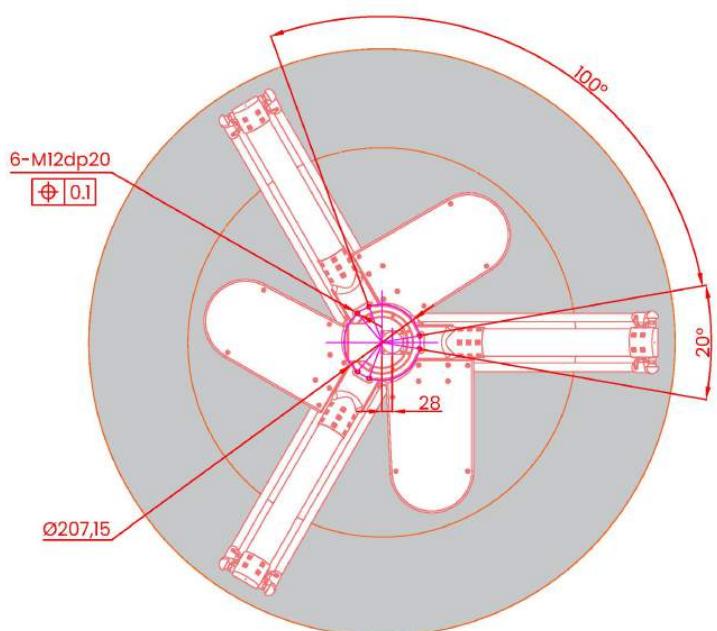
Instruction:

The bottom gray part is the workplace of bottom surface 's center point of the end, which is composed of a cylinder at the top and a circular truncated cone at the bottom.

法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-1200-P25

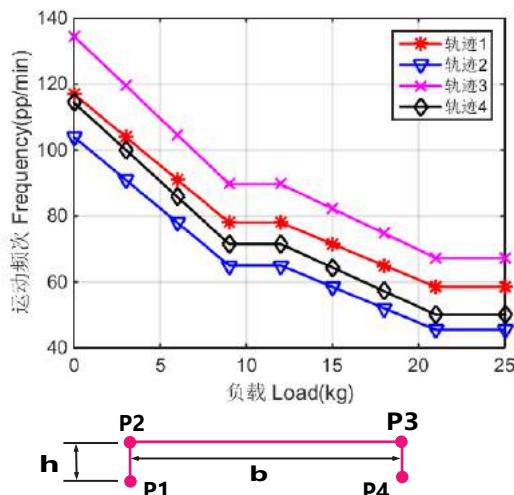


高稳定性 High stability
大空间 Large space
超重负载 Super-heavy load
高旋转精度 High rotation precision

型号 Type		D3PM-1200-P25
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		25kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	143kg
	工作空间直径 Diameter	1200mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.025°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		0.224kg·m ²
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	33.8°
	下摆 Down	87.8°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	15KVA	
额定功率 Rated Power	9.2kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

- ◆ 标准循环时间小于0.67s, 满足追求最高负载和最经济需求
The standard cycle time is less than 0.67s, meeting your pursuit for the maximum load and economic.
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求
Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.
- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于较重型物料的装配、搬运、分拣等
The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of heavy materials.

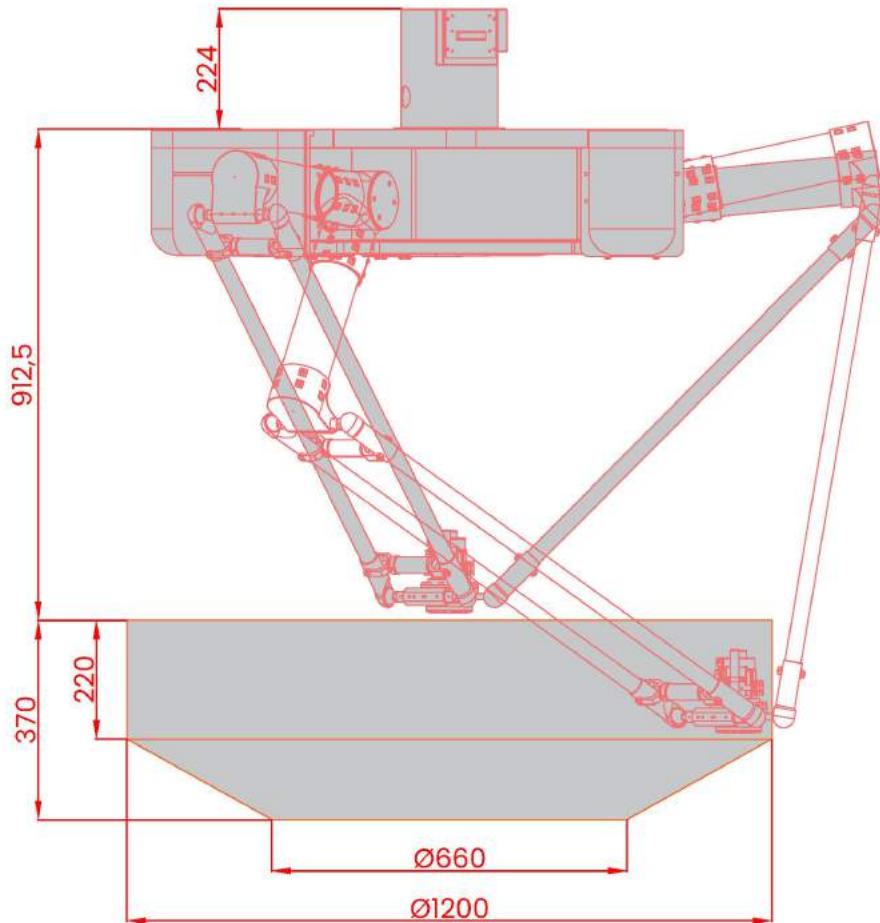
● 负载-频次 Load-Frequency



名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	h=25,b=305
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	h=25,b=500
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	h=25,b=305
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	h=25,b=500

特别注意：图中节拍时间在实际条件下测得，但根据实际运用情况的不同（工具数据、路径半径、夹具启动等），节拍时间也会发生变化。

外形尺寸及运动范围
Outline dimensions and Working range (mm)



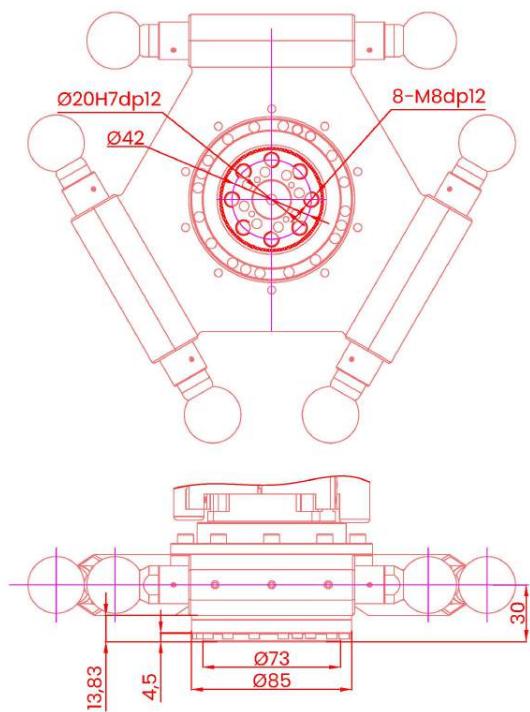
说明:

图示下部加深部分为机器人末端下表面几何中心的运动范围，上部为圆柱空间，并在下部向内收敛。

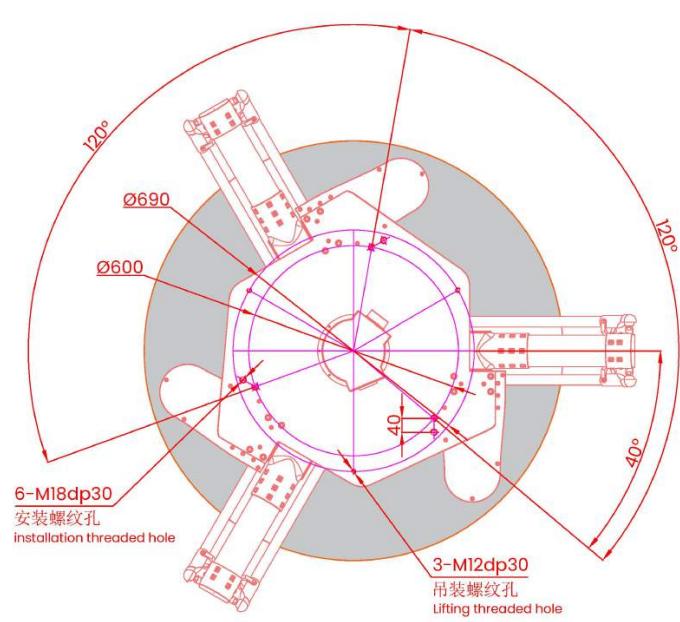
Instruction:

The bottom gray part is the workplace of bottom surface 's center point of the end, which is composed of a cylinder at the top and a circular truncated cone at the bottom.

法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-1400-P25



**高稳定性
大空间
超重负载
高旋转精度**

**High stability
Large space
Super-heavy load
High rotation preci-**

型号 Type		D3PM-1400-P25
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		25kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	146kg
	工作空间直径 Diameter	1400mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.025°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		0.224kg·m ²
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	33.8°
	下摆 Down	87.8°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	15KVA	
额定功率 Rated Power	9.2kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

- ◆ 标准循环时间小于0.67s, 满足追求最高负载和最经济需求

The standard cycle time is less than 0.67s, meeting your pursuit for the maximum load and economic.

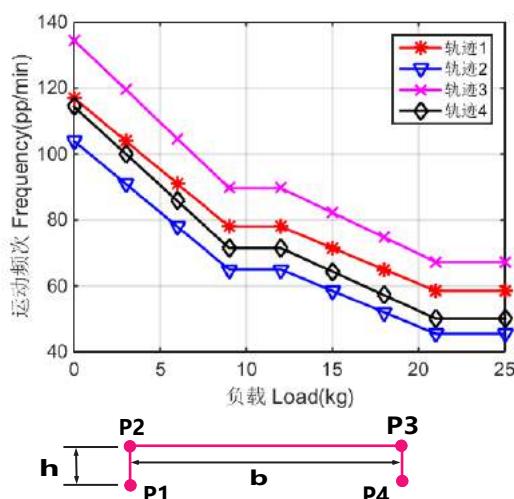
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求

Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.

- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于较重型物料的装配、搬运、分拣等

The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of heavy materials.

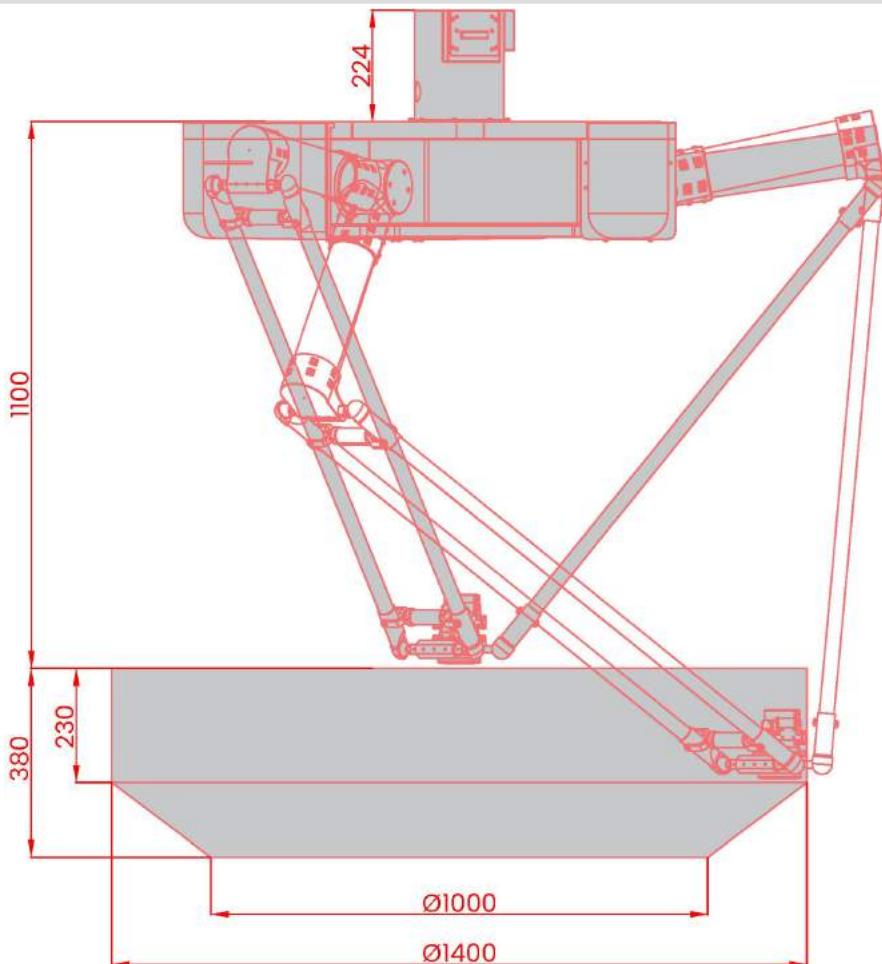
● 负载-频次 Load-Frequency



名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	h=25,b=305
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	h=25,b=500
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	h=25,b=305
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	h=25,b=500

特别注意: 图中节拍时间在实际条件下测得, 但根据实际运用情况的不同(工具数据、路径半径、夹具启动等), 节拍时间也会发生变化。

外形尺寸及运动范围
Outline dimensions and Working range (mm)



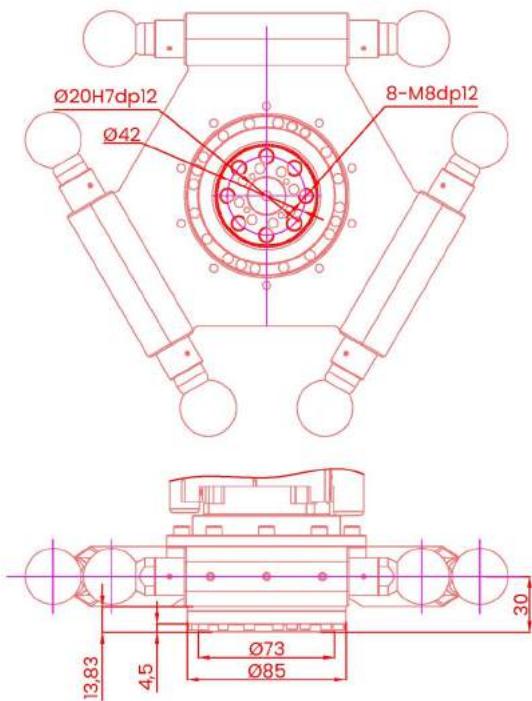
说明:

图示下部加深部分为机器人末端下表面几何中心的运动范围，上部为圆柱空间，并在下部向内收敛。

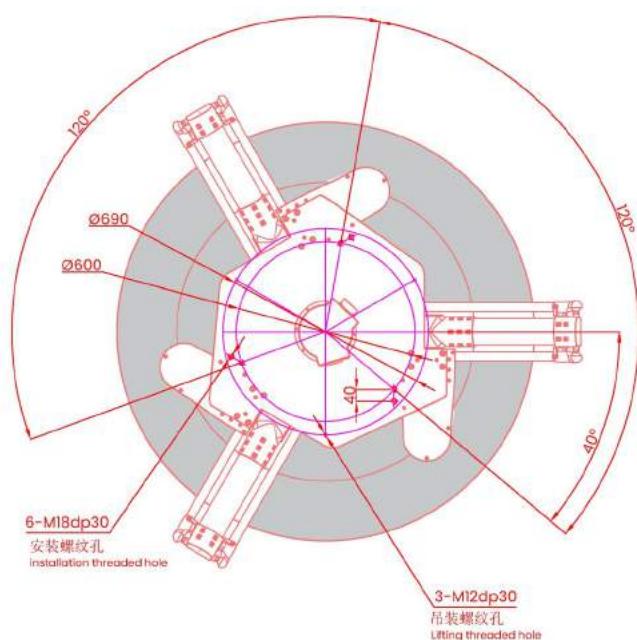
Instruction:

The bottom gray part is the workplace of bottom surface 's center point of the end, which is composed of a cylinder at the top and a circular truncated cone at the bottom.

法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-1800-P25



高稳定性 High stability
超大空间 Super-large space
超重负载 Super-heavy load
高旋转精度 High rotation precision

型号 Type		D3PM-1800-P25
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		25kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	149kg
	工作空间直径 Diameter	1800mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.05°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		0.224kg·m ²
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	42°
	下摆 Down	75°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	15KVA	
额定功率 Rated Power	9.2kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

- ◆ 标准循环时间小于0.67s, 满足追求最高负载和最经济需求

The standard cycle time is less than 0.67s, meeting your pursuit for the maximum load and economic.

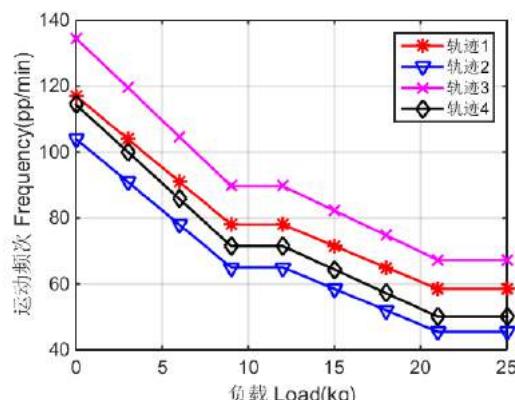
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求

Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.

- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于较重型物料的装配、搬运、分拣等

The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of heavy materials.

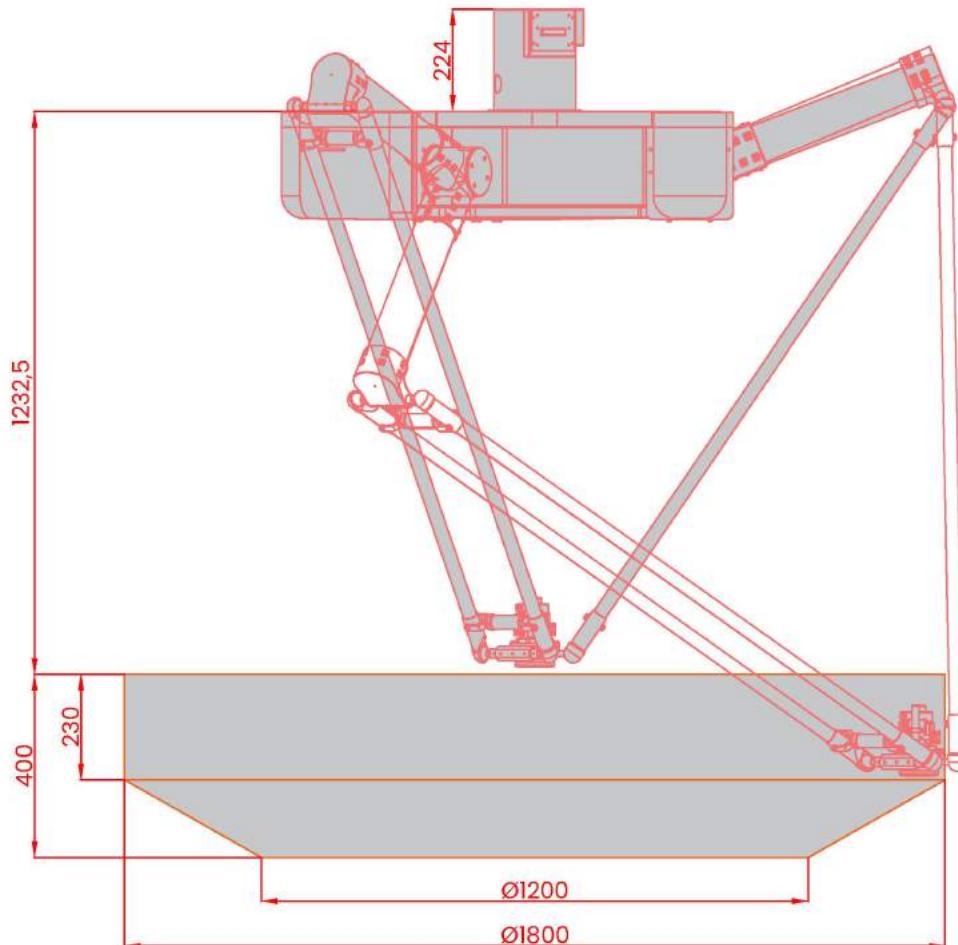
● 负载-频次 Load-Frequency



名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	$h=25, b=500$
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=305$
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	$h=25, b=500$

特别注意: 图中节拍时间在实际条件下测得, 但根据实际运用情况的不同(工具数据、路径半径、夹具启动等), 节拍时间也会发生变化。

外形尺寸及运动范围
Outline dimensions and Working range (mm)



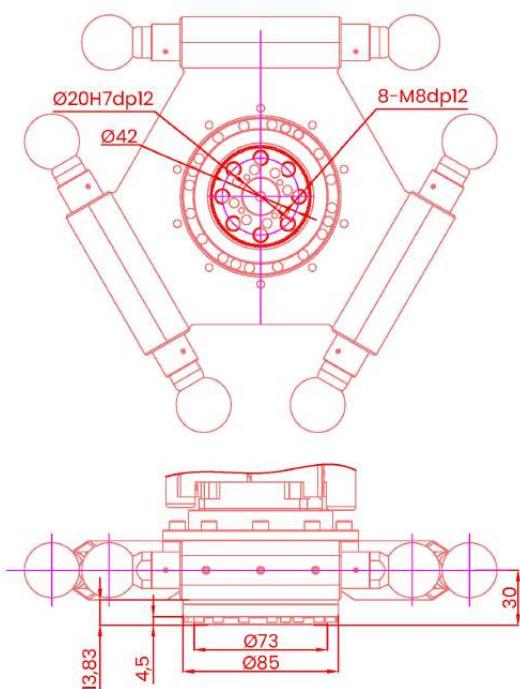
说明:

图示下部加深部分为机器人末端下表面几何中心的运动范围，上部为圆柱空间，并在下部向内收敛。

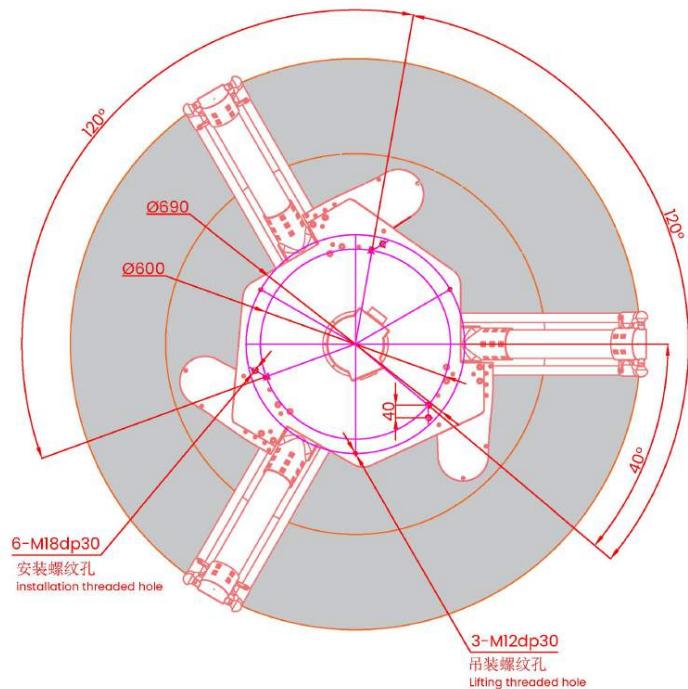
Instruction:

The bottom gray part is the workplace of bottom surface 's center point of the end, which is composed of a cylinder at the top and a circular truncated cone at the bottom.

法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-2200-P25

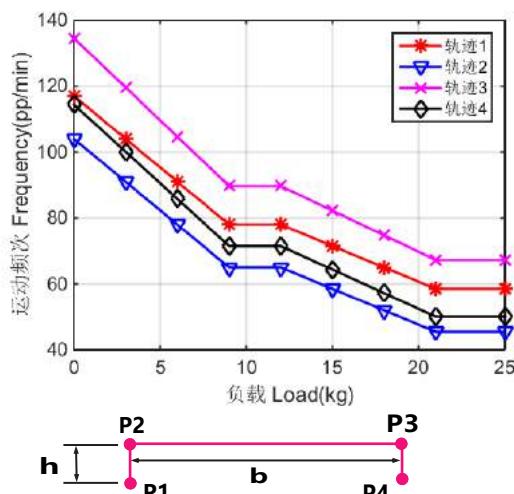


高稳定性 High stability
超大空间 Super-large space
超重负载 Super-heavy load
高旋转精度 High rotation precision

型号 Type		D3PM-2200-P25
轴数 Axes		3+1
最大负载 Payload		25kg
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	153kg
	工作空间直径 Diameter	2200mm
重复定位精度 Repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.05°
旋转范围 Rotation range		±360°
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia		0.224kg·m ²
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	33.2°
	下摆 Down	78.5°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	15KVA	
额定功率 Rated Power	9.2kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

- ◆ 标准循环时间小于0.67s, 满足追求最高负载和最大空间需求
The standard cycle time is less than 0.67s, meeting your pursuit for the maximum load and maximum space.
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求
Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.
- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于较重型物料的装配、搬运、分拣等
The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of heavy materials.

● **负载-频次 Load-Frequency**

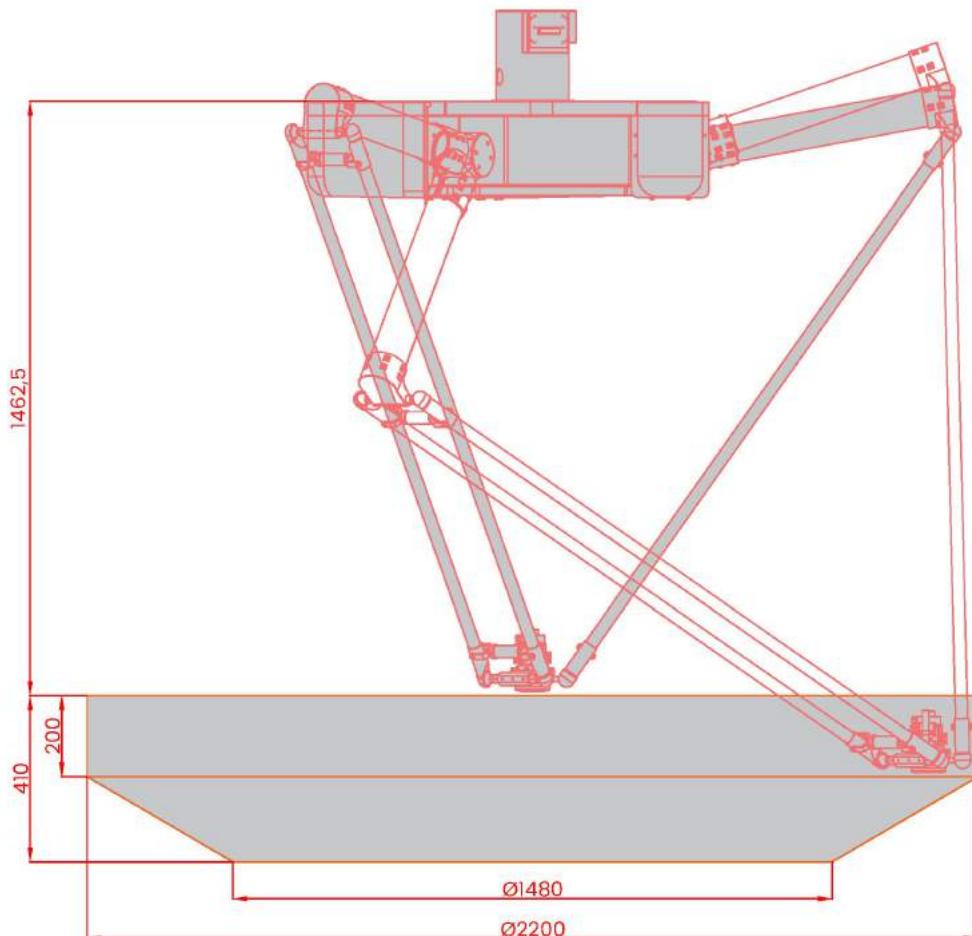


名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	h=25,b=305
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	h=25,b=500
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	h=25,b=305
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	h=25,b=500

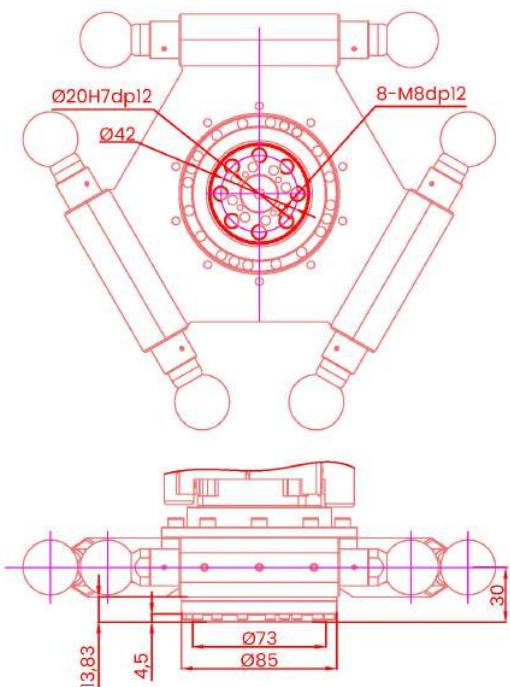
特别注意: 图中节拍时间在实际条件下测得, 但根据实际运用情况的不同(工具数据、路径半径、夹具启动等), 节拍时间也会发生变化。

外形尺寸及运动范围

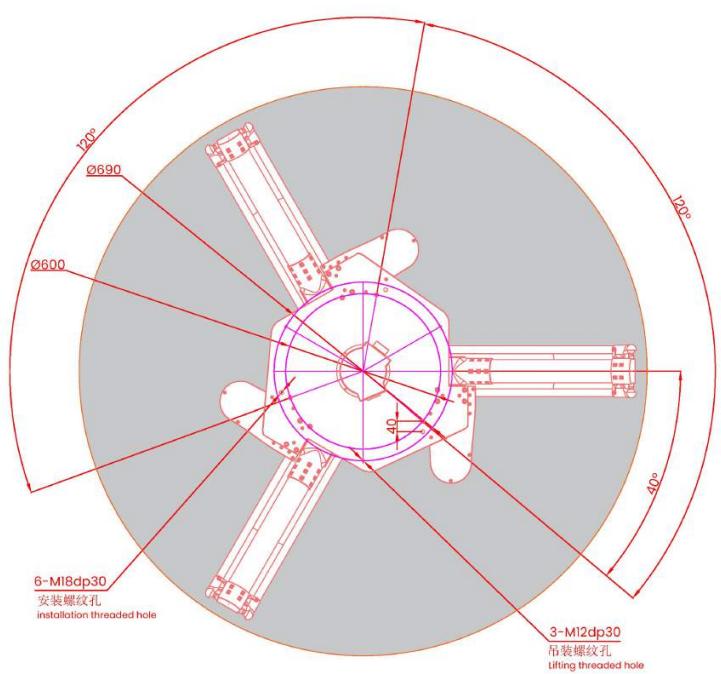
Outline dimensions and Working range (mm)



法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)



D3PM-2800-P25

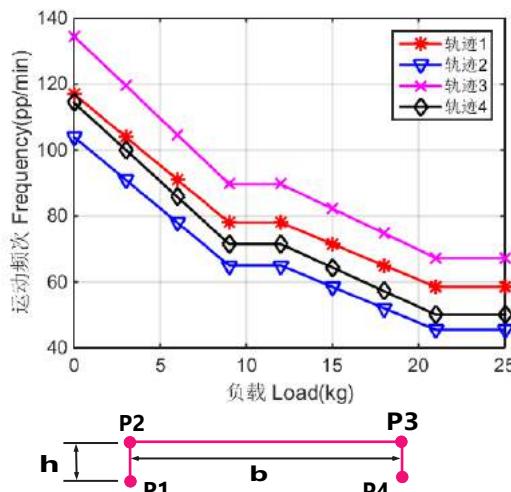


型号 Type	D3PM-2200-P25	
轴数 Axes	3+1	
最大负载 Payload	25kg	
机器人本体 Manipulator	重量 Weight	173kg
	工作空间直径 Diameter	2800mm
重复定位精度 repeatability	位置 Position	0.05mm
	旋转 Rotation	0.05°
旋转范围 Rotation range	±360°	
允许负载最大旋转惯量 Allowable maximum moment of inertia	0.224kg·m ²	
主动臂角度范围 Angle range of actuated arm	上摆 Up	33.2°
	下摆 Down	78.5°
输入电源 Power supply	三相 Three-phase 380VAC -10%~+10%, 49~61HZ	
电源容量 Power capacity	15KVA	
额定功率 Rated Power	9.2kw	
保存温度 Storage temperature	-10°C~70°C	
工作环境 Work environment	-10°C~50°C, RH≤80%	
防护等级 Protection	IP55	

高稳定性 High stability
超大空间 Super-large space
超重负载 Super-heavy load
高旋转精度 High rotation precision

- ◆ 标准循环时间小于0.67s, 满足追求最高负载和最大空间需求
The standard cycle time is less than 0.67s, meeting your pursuit for the maximum load and maximum space.
- ◆ 采用旋转伺服电机下置设计, 轻松满足高精度旋转作业需求
Advanced design of the rotational motor on moving platform ,enables the robot to be easily achieve high rotation precision.
- ◆ 非常适于食品、医药等行业的高速生产作业, 主要用于较重型物料的装配、搬运、分拣等
The robot is ideal for high-speed production in food and medicine industry. Widely used in assembly, handling and pick-and-place of heavy materials.

● 负载-频次 Load-Frequency

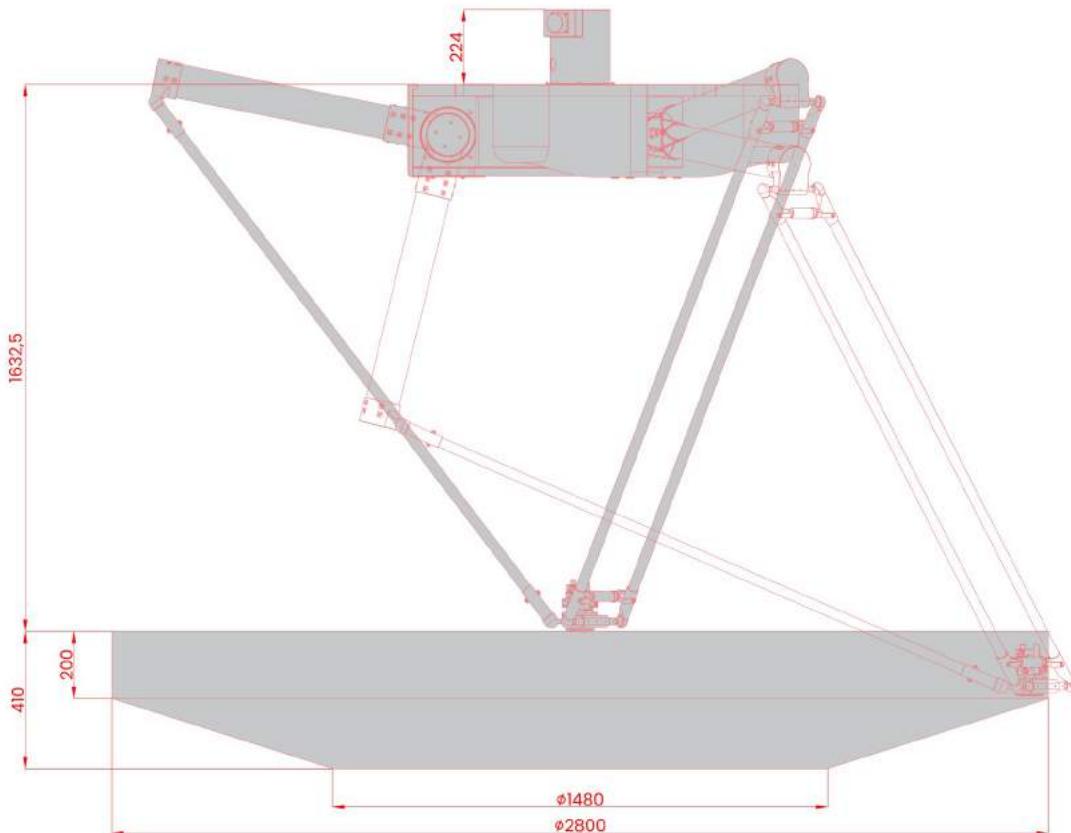


名称 Name	循环模式 Model	运动距离 Distance
轨迹1 Trajectory1	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	h=25,b=305
轨迹2 Trajectory2	P1→P2→P3→P4→P3→P2→P1	h=25,b=500
轨迹3 Trajectory3	P1→P2→P3→P2→P1	h=25,b=305
轨迹4 Trajectory4	P1→P2→P3→P2→P1	h=25,b=500

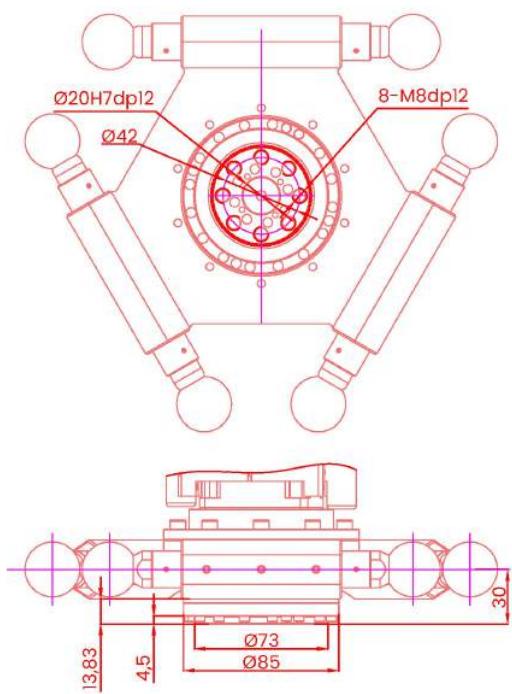
特别注意：图中节拍时间在实际条件下测得，但根据实际运用情况的不同（工具数据、路径半径、夹具启动等），节拍时间也会发生变化。

外形尺寸及运动范围

Outline dimensions and Working range (mm)



法兰 Flange (mm)



基座安装 Base installation (mm)

