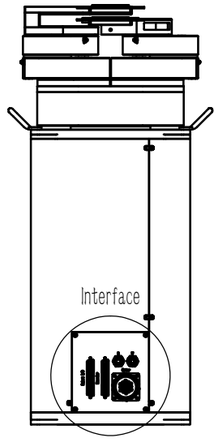
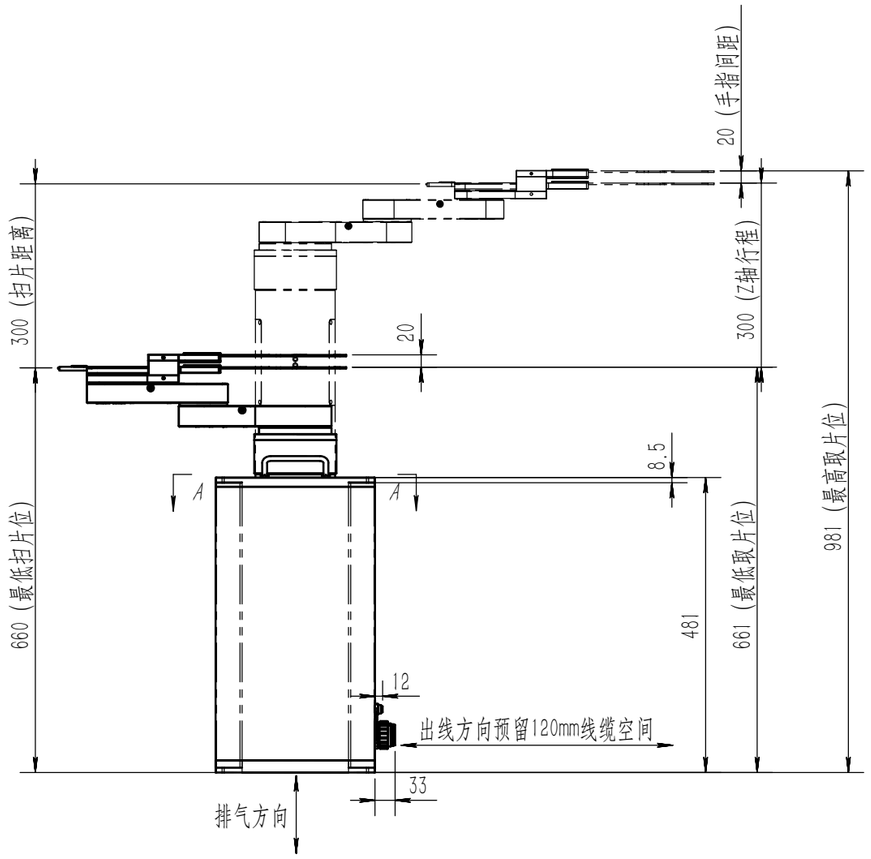
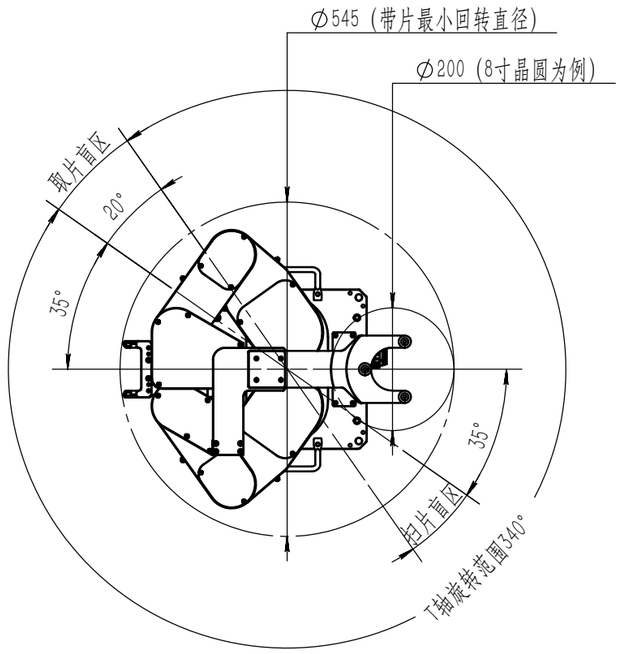
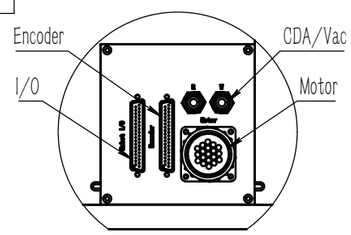
机器人型号		RW-A011D
手臂形式		双臂
控制轴数(伺服)		4
动作范围	Z轴	300mm
	T轴	0～340°
	R/W轴	臂长156mm
最小回转直径		8寸为例:545mm
Mapping		有
Mapping位置		机械手手臂
重复定位精度	Z轴	±0.1mm
	T轴	±0.02°
	R/W轴	±0.1mm
最高速度	Z轴	500mm/s
	T轴	260° /s
	R/W轴	900mm/s
洁净度		Class1@0.1um
气源	CDA	Φ6 quick fitting, 0.4～0.6MPa,10NL/min
	VAC	Φ6 quick fitting, -50～-70kpa
电源		单项AC220V,50/60HZ
通讯		Ethernet
I/O接口		8in; 8out
额定功率		2KW
Fork	取片形式	真空吸附/边缘夹持
	材质	氧化铝陶瓷
	形状	Y型/I型
	表面涂层	客制
安装形式		顶部/底部安装
整机重量		40～45kg(不含电箱)
示教器		有 (5m线长)
线缆长度(机器人-控制器)		3m(标准)
电箱尺寸		400x300x155mm

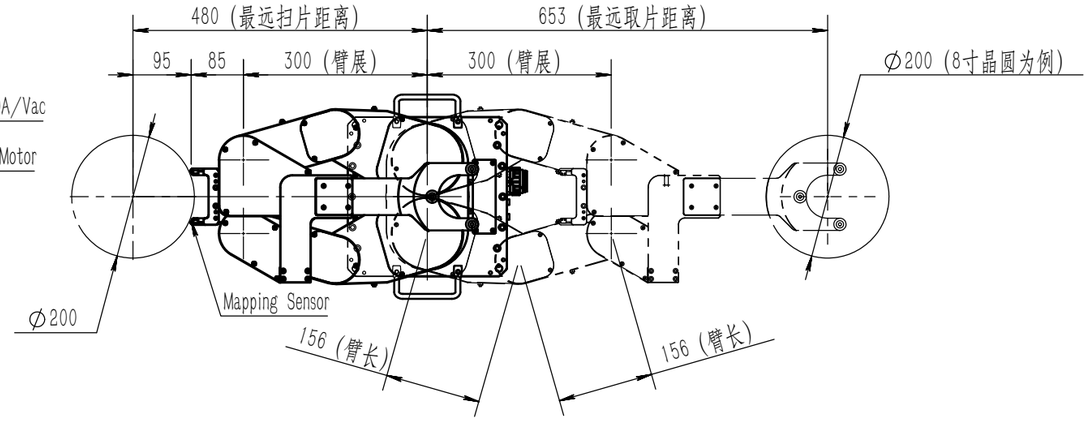


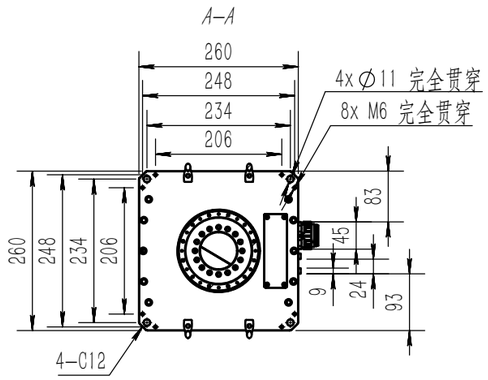






Interface





设计		日期		材料		浙江翼菲智能科技股份有限公司
审核		日期		重量	16.787kg	
绘图		日期	2025/8/25	图幅	比例	版本
批准		日期		A3	1:10	

图号		编码	
名称	RW-A011D (双臂Z300R156)		