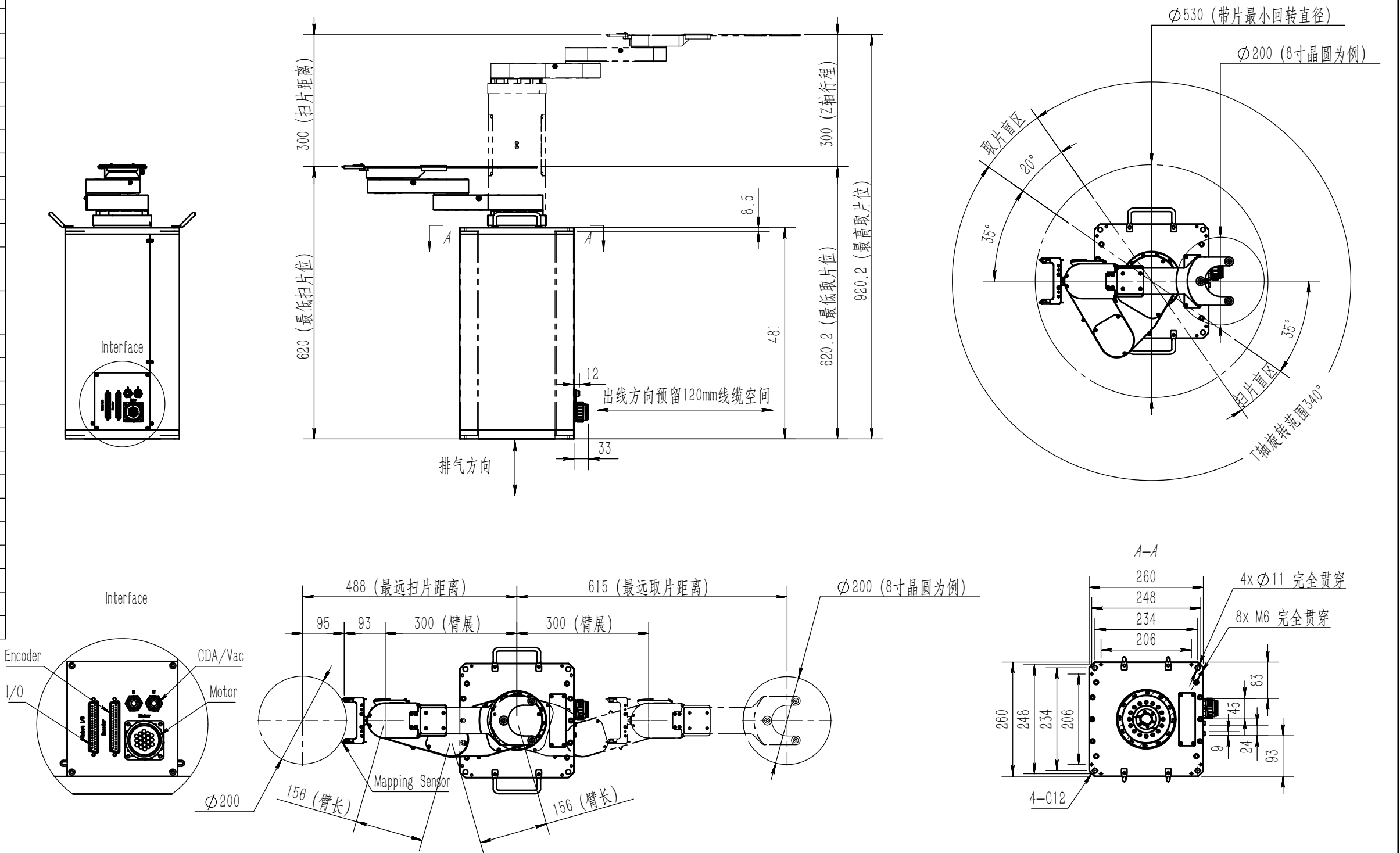


机器人型号		RW-A011S
手臂形式		单臂
控制轴数(伺服)		3
动作范围	Z轴	300mm
	T轴	0~340°
	R/W轴	臂长156mm
最小回转直径		8寸为例:530mm
Mapping		对射/漫反(默认对射)
Mapping位置		机械手臂臂
重复定位精度	Z轴	±0.1mm
	T轴	±0.02°
	R/W轴	±0.1mm
最高速度	Z轴	500mm/s
	T轴	260° /s
	R/W轴	900mm/s
洁净度		Class1@0.1um
气源	CDA	Φ6 quick fitting, 0.4~0.6MPa,10NL/min
	VAC	Φ6 quick fitting, -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(5米线长)
线缆长度(机器人-控制器)		3m(标准)
电箱尺寸		400x300x155mm



设计		日期		材料	材质 <未指定>	浙江翼菲智能科技股份有限公司		
审核		日期		重量	0.000kg			
绘图		日期	2025/8/25	图幅	比例	版本	图号	编码
批准		日期		A3	1:10		名称	RW-A011S (单臂Z300R156)