

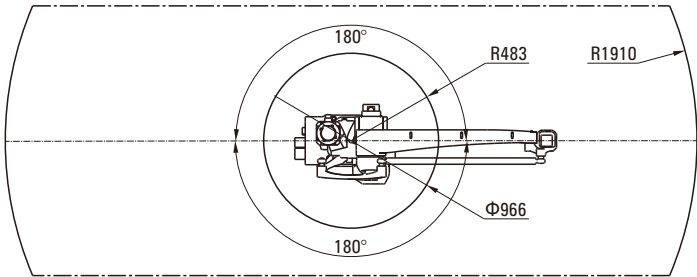
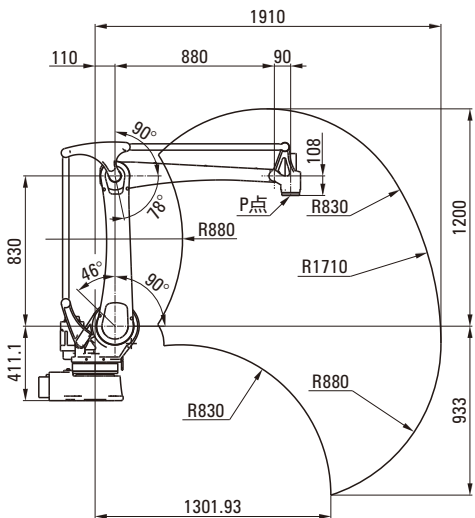
ZDMT2518工业机器人

INDUSTRIAL ROBOT

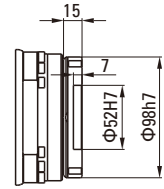
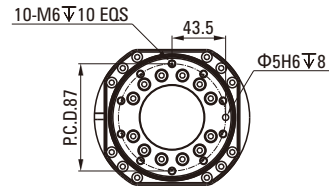
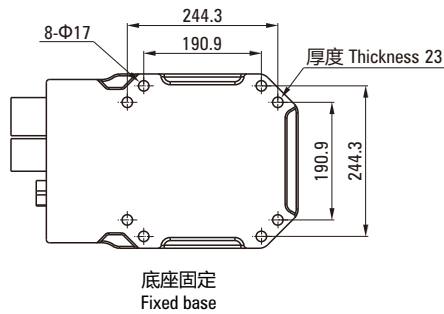


机器人型号 Robot model		ZDMT2518
自由度 Freedom		4
放置方式 Position		地面安装 Ground installation
最大动作速度 Maximum operating speed	J1轴 Axis	145°/sec
	J2轴 Axis	115°/sec
	J3轴 Axis	144°/sec
	J4轴 Axis	380°/sec
	J5轴 Axis	/
	J6轴 Axis	/
最大动作范围 Maximum operating range	J1轴 Axis	±180°
	J2轴 Axis	-90°~+46°
	J3轴 Axis	-78°~+90°
	J4轴 Axis	±360°
	J5轴 Axis	/
	J6轴 Axis	/
最大活动半径 Maximum activity radius		1910mm
末端最大负载 Maximum end load		25Kg
本体重量 Body weight		约 About 191Kg
容许力矩 Allowable torque	J4	32N·m
	J5	/
	J6	/
容许惯性力矩 Allowable moment of inertia	J4	1.20kg·m ²
	J5	/
	J6	/
重复定位精度 Repeatability		±0.08mm
机器人底座尺寸 Robot base size		300×420mm
环境温度 Ambient temperature		0~45℃
相对湿度 Relative humidity		20~80%RH
大气压力 Atmospheric pressure		89KPa~106KPa (海拔1000m以下) Altitude below 1000m
振动、冲击、碰撞 Vibration, impact, collision		≤0.5G
防护等级 Protection grade		IP54

工作范围图 Work scope diagram



■ 安装接口图 Installation interface diagram



■ 减速机参数 Reducer parameters

型号 Model	100C	250BX	42D	120BX
减速机减速比 Reducer reduction ratio	36.75	111	105	79
综合减速比 Comprehensive reduction ratio	102.9	111	104	79
额定输出转速 (r/min) Rated output speed	15	15	15	30
额定转矩 (N·m) Rated torque	980	1078	412	58
启动、停止容许转矩 (N·m) Permissible torque for starting and stopping	2450	2695	1029	117
瞬时最大转矩 (N·m) Instantaneous maximum torque	4900	5390	2058	294
力矩刚性 (N·m) Moment rigidity	2450	2940	1660	196
瞬时最大力矩 (N·m) Instantaneous maximum torque	4900	5880	3320	392

■ 电机参数 Motor parameters

关节 Joint	J1	J2	J3	J4
电机型号 Motor model	130	180	130	60
额定功率 (kW) Rated power	2	3	1.5	0.4
额定电压 (V) Rated voltage	220			
额定电流 (A) Rated current	10	18	7	2.6
额定转矩 (N·m) Rated torque	6.36	14.3	4.77	1.27
额定转速 (r/min) Rated speed	3000	2000	3000	3000
最大转速 (r/min) Maximum speed	3000	2200	3100	4500
转子惯量 (*10e-4kgm ²) Rotor inertia	16.5	51	9	0.4
线反电势系数 (V/Krpm) Line back electromotive force coefficient	50.5	52.8	48	33
极对数 Number of pole pairs	5			
编码器 Encoder	17位多圈绝对值 多摩川协议 17 bit multi turn insulation value Tamagawa agreement			