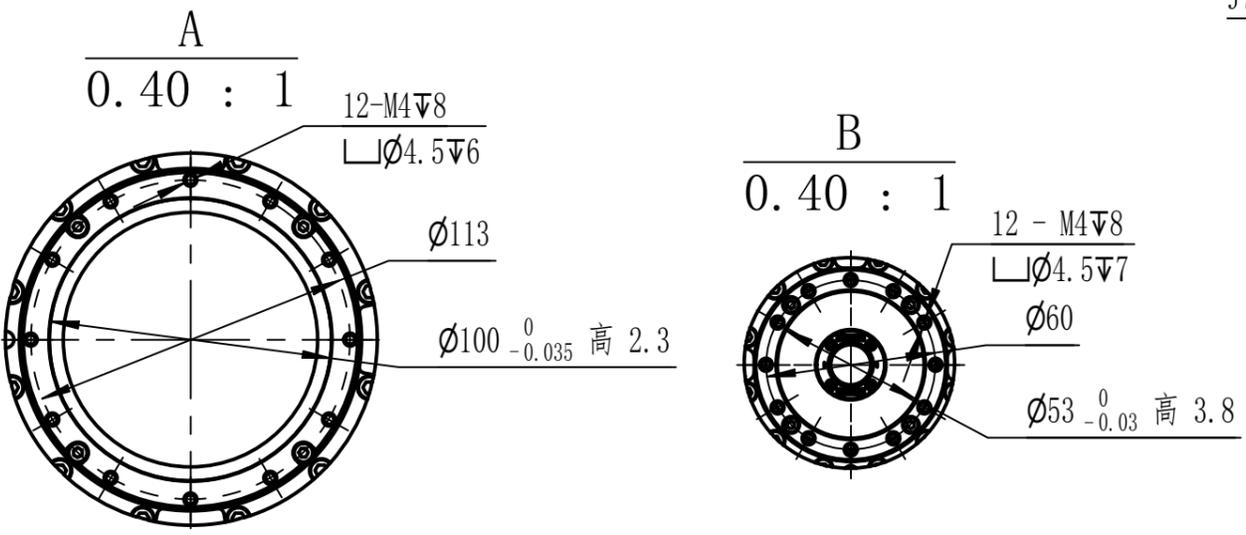
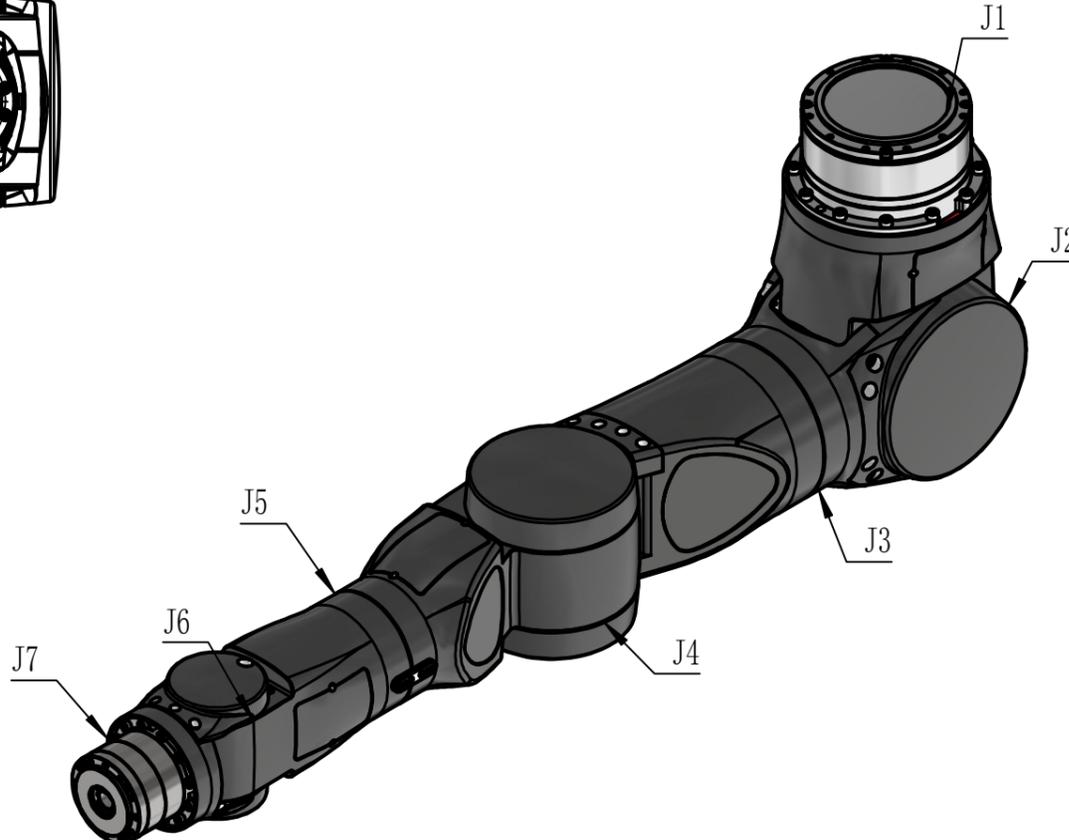
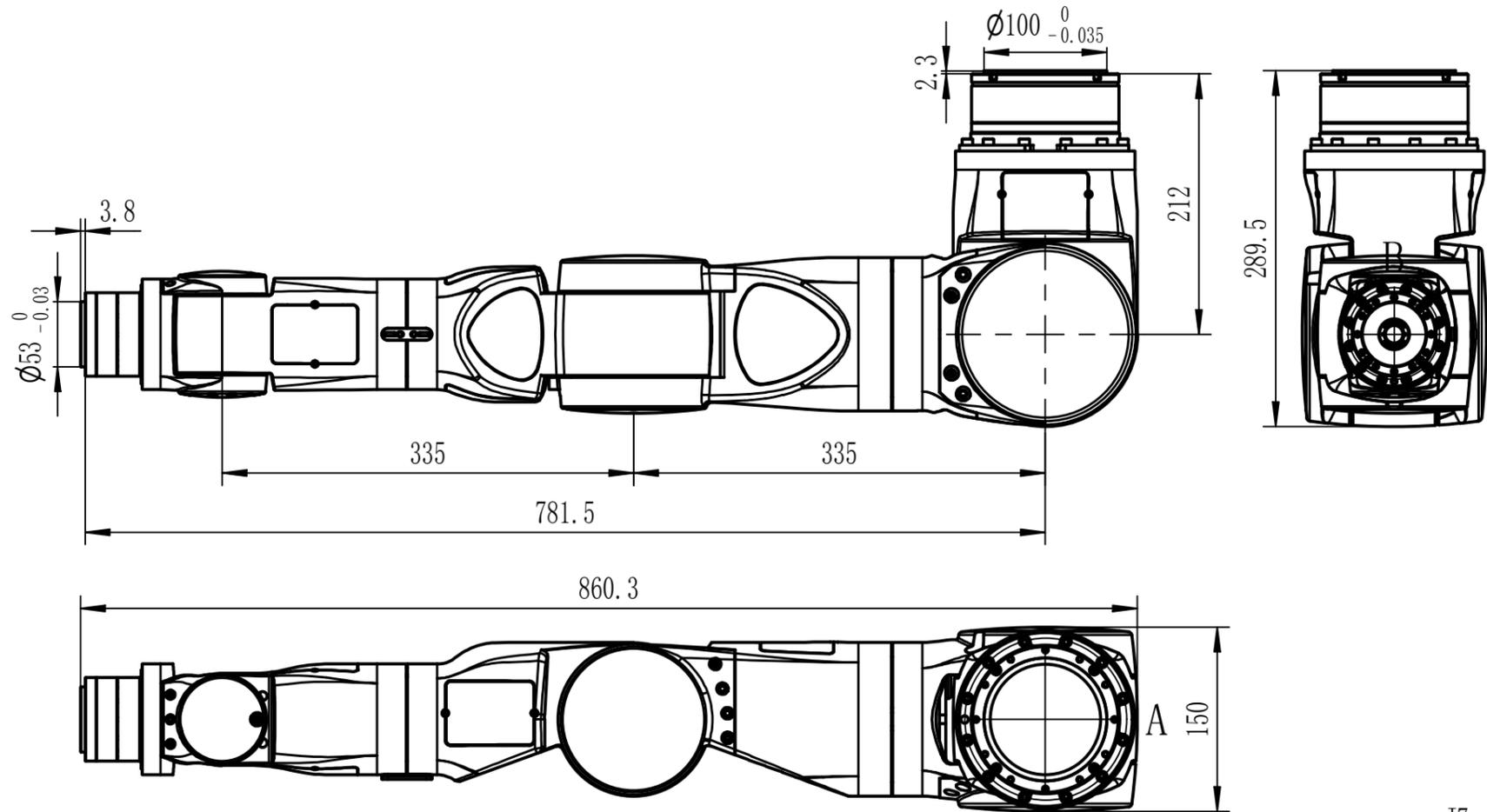


整机参数				
整机重量	水平末端额定负载	驱动器品牌	通信接口	额定电压
kg	kgf	/	/	Vdc
18	12	巨蟹	CANopen	48



关节	规格	减速比	输出转速	额定力矩	峰值力矩	重量	背隙	转动角度范围
/	/	/	RPM	Nm	Nm	kg	Arcsec	deg
J1	R120	101	31.5	140	360	2.5	30	±175
J2	R120	101	31.5	140	360	2.5	30	-5~180
J3	R102	101	34	70	210	2	30	±175
J4	R102	101	34	70	210	2	30	-90~140
J5	R68	101	30	26	75	0.8	30	±175
J6	R68	101	30	26	75	0.8	30	±90
J7	R68	101	30	26	75	0.8	30	±175

未注形位公差要求 (GB/T 1184-1996-H/K)				未注尺寸公差要求 (GB/T 1804-2000-f/m)						项目	签名	年、月、日	材质	无锡巨蟹智能驱动科技有限公司			
直线度与平面度		垂直度 (H/K)	0.2/0.4	平行度	线性尺寸 (f/m)		倒角尺寸 (f/m-一致)		角度尺寸 (f/m-一致)		设计	尹富豪	2024-10-11		名称		
0-10	0.02/0.05	对称度 (H/K)	0.5/0.6	同轴度	等于径向跳动公差	0.5-6	±0.05/±0.1	0.5-3	±0.2	0'-10'	±1'	工艺			视角	重量	比例
10-30	0.05-0.1	圆跳动 (H/K)	0.1/0.2	圆柱度	由圆度、直线度和平行度公差综合反应,也可采用包容原则	6-30	±0.1/±0.2	3-6	±0.5	10'-50'	±0.5'	审核				无	1:5
30-100	0.1-0.2	圆度 (H/K)	直径公差且小于等于圆跳动			30-120	±0.15/±0.3	6-30	±1	50'-120'	±0.33'	批准				版本	A0

名称: 7轴机械臂
零件代号: HR-UP-7DOF-12KG-B01240